PROSWING

VERSIONE S/M

AUTOMATISMO PER PORTE A BATTENTE
MANUALE D'INSTALLAZIONE

ITALIANO

Vi ringraziamo per la preferenza accordata a questo prodotto. Al fine di ottenere le migliori prestazioni dall'automatismo, Sesamo raccomanda di leggere e seguire attentamente le istruzioni di installazione ed uso presenti in questo manuale. L'installazione di questo automatismo deve essere eseguita solo da persone professionalmente competenti alle quali è rivolto il presente manuale. Eventuali errori in fase di installazione possono essere fonte di pericolo per persone o cose. I materiali di imballo (legno, plastica, cartone, ecc.) non vanno dispersi nell'ambiente o lasciati alla portata di bambini in quanto potenziale fonte di pericolo. Ogni singola fase dell'installazione deve essere effettuata in conformità delle norme vigenti e comunque secondo i dettami della Buona Tecnica. Assicurarsi, prima di iniziare l'installazione, che il prodotto sia integro e non abbia subito danni derivanti da trasporti o cattivo immagazzinaggio. Prima di installare il prodotto assicurarsi che ogni elemento architettonico e strutturale dell'ingresso (superficie di fissaggio automatismo, infissi, ecc.) sia idoneo e sufficientemente robusto per essere automatizzato. La porta da automatizzare deve avere un movimento di apertura e chiusura uniforme ed esente da attriti. Condurre un'attenta analisi dei rischi ed apportare opportune modifiche per eliminare le zone di convogliamento, schiacciamento, cesoiamento e di pericolo in generale. Non installare assolutamente il prodotto in ambienti con presenza di gas, vapori o fumi infiammabili. Il costruttore dell'automatismo non è responsabile dell'eventuale inosservanza della "buona tecnica" o di normative specifiche nella costruzione dell'infisso da motorizzare e di eventuali cedimenti dello stesso. Tutti i dispositivi di sicurezza a protezione dell'ingresso automatico (fotocellule, sensori attivi, ecc.) devono essere installati in conformità alle normative e direttive in vigore, all'analisi dei rischi effettuata, alla tipologia di impianto, all'uso, al traffico, alle forze ed inerzie in gioco. Porre sempre particolare attenzione alle zone dove può avvenire: schiacciamento, cesoiamento, convogliamento e qualsiasi altro pericolo in genere ponendo se necessario opportune segnalazioni. Riportare su ogni installazione i dati identificativi della porta motorizzata. Verificare che l'impianto elettrico a monte sia dimensionato correttamente ed abbia tutte le protezioni opportune (interruttore differenziale e protezione da sovracorrenti). Negli interventi di manutenzione o riparazione usare solo ricambi originali. Non manomettere o alterare per nessun motivo gli apparati interni dell'automatismo e tutte le sicurezze previste nella centralina di controllo. Il costruttore declina ogni responsabilità qualora vengano alterate o manomesse parti interne dell'automatismo o usati dispositivi di sicurezza nell'impianto diversi da quelli indicati dal costruttore stesso. L'installatore dell'automatismo è tenuto a fornire al responsabile dell'ingresso automatico il manuale d'uso e tutte le informazioni necessarie per un utilizzo corretto in funzionamento automatico, manuale (anche nel caso di elettroserratura) ed in casi di emergenza. Porre particolare attenzione ai messaggi del presente manuale contraddistinti dal simbolo di pericolo. Essi possono essere sia avvertimenti finalizzati ad evitare danni potenziali all'apparecchiatura sia segnali specifici di pericoli potenziali per l'incolumità dell'installatore o di altre persone coinvolte. Questo dispositivo è stato ideato per l'automazione di porte a battente pedonali. Ogni altro impiego sarà considerato contrario all'utilizzo previsto dal fabbricante che, pertanto, non potrà risultare responsabile.

DIRETTIVA MACCHINE

L'installatore che motorizza una porta diventa ai sensi della direttiva 2006/42/CE il costruttore della macchina porta automatica e deve:

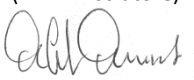
- Predisporre il Fascicolo Tecnico con i documenti indicati nell'allegato VII della Direttiva Macchine e conservarlo per almeno 10 anni.
- Redigere la dichiarazione CE di conformità secondo l'allegato II-A della direttiva macchine e consegnarne una copia all'utilizzatore.
- Apporre la marcatura CE sulla porta motorizzata ai sensi del punto 1.7.3 dell'allegato I della direttiva macchine.
- In particolare, ma non esclusivamente, se ai fini della norma EN 16005 si rendesse necessario l'installazione di sensore/i monitorato/i occorre effettuare il collegamento e l'impostazione come indicato nel presente manuale (vedi pag. 15/16/17/21/22) e verificarne la corretta funzionalità come da indicazioni del manuale del sensore/i utilizzato/i.

Per ulteriori informazioni e per agevolare l'installatore nell'applicare le prescrizioni delle Direttive e delle Normative Europee riguardante la sicurezza d'uso delle porte motorizzate consultare le linee guida disponibili su internet all'indirizzo www.sesamo.eu

DICHIARAZIONE DI INCORPORAZIONE (DIRETTIVA 2006/42/CE, ALLEGATO II, PARTE B)

Fabbricante: SESAMO S.R.L.
Indirizzo: Str. Gabannone 8/10 - 15030 Terruggia - AL
Dichiara che:
Il prodotto **PROSWING**
- è costruito per essere incorporato in una macchina per costruire una macchina considerata dalla Direttiva 2006/42/CE
- è conforme ai requisiti essenziali di sicurezza indicati nell'allegato I della direttiva ad esclusione dei seguenti punti: 1.2.4.3, 1.2.4.4, 1.3.4, 1.3.5, 1.3.7, 1.3.8.2, 1.4, 1.5.3, 1.5.7, 1.5.14, 1.5.15, 1.5.16
-è conforme alle condizioni delle seguenti altre Direttive CE: 2004/108/CE Compatibilità Elettromagnetica , 2006/95/CE Bassa Tensione
e che
- sono state applicate le seguenti (parti/clausole di) norme armonizzate:
EN 60335-1 EN 61000-6-2 EN 50366 EN 61000 -6–3 EN16005
e inoltre dichiara che:
- la documentazione tecnica pertinente è stata compilata in conformità alla parte B dell'allegato VII; tale documentazione, o parti di essa, sarà trasmessa per posta o per via elettronica, in risposta ad una richiesta motivata da parte delle autorità nazionali competenti
- l'incaricato a costituire la documentazione tecnica pertinente è: SESAMO SRL, Strada Gabannone, 8/10 - 15030 Terruggia (AL) - Italia
- non è consentito mettere in servizio il prodotto fino a che la macchina in cui sarà incorporata o di cui diverrà componente sia stata identificata e ne sia stata dichiarata la conformità alle condizioni della Direttiva 2006/42/CE ed alla legislazione nazionale che la traspone, vale a dire fino a che il macchinario di cui alla presente dichiarazione non formi un complesso unico con la macchina.

SESAMO S.R.L. Aldo Amerio
Aprile 2014 (Amministratore)



CARATTERISTICHE TECNICHE

DIMENSIONI	Vedi Fig.1
ALIMENTAZIONE	230V ±10% AC 50/60Hz
POTENZA NOMINALE	85W
COPPIA MAX USCITA ALBERO	45Nm
ALIMENTAZIONE DISPOSITIVI ESTERNI	15VDC - 12W MAX
ALIMENTAZIONE BATTERIA DI EMERGENZA([1])	24V 1,3Ah
TEMPO DI APERTURA	3s ÷ 6s (70°/s ÷ 20°/s)
TEMPO DI CHIUSURA	4s ÷ 15s (40°/s ÷ 10°/s)
FORZA DI CHIUSURA (SECONDO EN 1154) ([2])	EN4 ÷ EN6
ANGOLO MAX DI APERTURA	110°
LARGHEZZA ANTA	700 ÷ 1400 mm
PESO ANTA	Vedi Fig.2
TEMPERATURA DI ESERCIZIO	da -10°C a +50°C
ANTISCHIACCIAMENTO	Limitazione automatica di forza in presenza di ostacoli
PESO	11 kg circa
SERVIZIO	Continuo
PROTEZIONE	IP40

([1]): Opzionale solo per PROSWING M
([2]): solo per PROSWING S

LOW ENERGY

L'automatismo può essere regolato in modo che soddisfi le esigenze della funzione Low-Energy in accordo con EN16005. Durante la messa in opera l'operatore deve essere regolato in conformità alla normativa vigente. Il sistema di sicurezza richiesto è garantito dalle seguenti condizioni:
- ridotta forza dinamica di contatto alla soglia della porta;
- limitata velocità dell'automatismo;
- limitazione della forza.

E' cura dell'installatore verificare la conformità dell'installazione Low-Energy rispetto alle norme vigenti. La protezione del bordo di chiusura deve essere valutato singolarmente.

AVVERTENZE PER L'INSTALLATORE (OBBLIGHI GENERALI PER LA SICUREZZA)

1) ⚠ È importante per la sicurezza delle persone installare l'automatismo conformemente alle istruzioni. Una errata installazione o un errato uso del prodotto può portare a gravi danni alle persone.
2) Leggere attentamente le istruzioni prima di iniziare l'installazione del prodotto.
3) Conservare le istruzioni per riferimenti futuri.
4) Questo prodotto è stato progettato e costruito esclusivamente per l'utilizzo indicato in questa documentazione. Qualsiasi altro utilizzo non espressamente indicato potrebbe pregiudicare l'integrità del prodotto e/o rappresentare fonte di pericolo.

5) SESAMO declina qualsiasi responsabilità derivata dall'uso improprio o diverso da quello per cui l'automatismo è destinato.
6) Non installare l'apparecchio in atmosfera esplosiva: la presenza di gas o fumi infiammabili costituisce un grave pericolo per la sicurezza.
7) SESAMO non è responsabile dell'inosservanza della Buona Tecnica nella costruzione delle chiusure da motorizzare, nonché delle deformazioni che dovessero intervenire nell'utilizzo.
8) Prima di effettuare qualsiasi intervento sull'impianto, togliere l'alimentazione elettrica.
9) Verificare che a monte dell'impianto vi sia un interruttore differenziale.
10) Verificare che l'impianto di terra sia realizzato a regola d'arte
11) I dispositivi di sicurezza (norma EN 12978) permettono di proteggere eventuali aree di pericolo da Rischi meccanici di movimento, come ad Es. schiacciamento, convogliamento, cesoiamento.
12) Per la manutenzione utilizzare esclusivamente parti originali SESAMO.
13) Non eseguire alcuna modifica sui componenti facenti parte del sistema d'automazione.
14) L'installatore deve fornire tutte le informazioni relative al funzionamento manuale del sistema in caso di emergenza.
15) L'Utente utilizzatore deve astenersi da qualsiasi tentativo di riparazione o d'intervento diretto e rivolgersi solo a personale qualificato.
16) ⚠ L'installazione deve essere fatta solo da personale qualificato ed esperto e nel pieno rispetto delle normative vigenti.
17) Tutto quello che non è previsto espressamente in queste istruzioni non è permesso.
18) ⚠ Il presente manuale é destinato esclusivamente a installatori professionali o a persone competenti.

RICICLAGGIO E SMALTIMENTO

I nostri prodotti sono realizzati con materiali diversi. La maggior parte di essi (alluminio, plastica, ferro, cavi elettrici) è assimilabile ai rifiuti solidi e urbani. Possono essere riciclati attraverso la raccolta e lo smaltimento differenziato nei centri autorizzati. Altri componenti (schede elettroniche, batterie etc.) possono invece contenere sostanze inquinanti. Vanno quindi rimossi e consegnati a ditte autorizzate al recupero e allo smaltimento degli stessi. I componenti dell'imballo (cartone, plastiche etc.) sono assimilabili ai rifiuti solidi urbani e possono essere smaltiti senza alcuna difficoltà, semplicemente effettuando la raccolta differenziata per il riciclaggio. Prima di procedere è sempre opportuno verificare le normative specifiche vigenti nel luogo di smaltimento.
NON DISPERDERE NELL'AMBIENTE!

USO PREVISTO

L'automazione PROSWING deve essere utilizzata esclusivamente per la movimentazione di porte pedonali a battente.
L'automazione per porte a battente è un monoblocco composto da un dispositivo elettromeccanico che permette di comandare l'apertura e la chiusura della porta tramite un braccio di trasmissione. La porta è richiamata in chiusura tramite:
- sistema molla/motore o solo molla in caso di assenza rete (PROSWING S)
- sistema motorizzato (PROSWING M)

All'interno del carter di protezione è presente anche l'apparecchiatura elettronica di comando che permette di programmare e comandare il funzionamento del sistema.

LIMITI D'APPLICAZIONE

⚠ IMPORTANTE: Per una corretta applicazione dell'automatismo la porta non deve superare il peso e la larghezza indicati nel diagramma di Fig.2. Ad ogni braccio di trasmissione corrisponde inoltre un diverso valore massimo della profondità dello stipite al di sopra del quale non è possibile eseguire una corretta installazione del sistema. L'automatismo è concepito esclusivamente per il normale funzionamento di porte a battente in ambienti asciutti, e deve essere installato all'interno di edifici. SESAMO declina ogni responsabilità per qualsiasi danno derivante da qualsiasi applicazione o uso al di fuori degli scopi previsti e da modifiche non autorizzate.

TIPO DI BRACCIO INSTALLABILE

- BRACCIO RIGIDO: Il braccio rigido può essere montato a TIRARE (viene utilizzato quando l'automatismo è installato dallo stesso lato di apertura della porta).
- BRACCIO ARTICOLATO STANDARD: Il braccio articolato standard può essere montato a SPINGERE (viene utilizzato quando l'automatismo è installato dal lato opposto a quello di apertura della porta).
- BRACCIO ARTICOLATO LUNGO: Il braccio articolato lungo può essere montato a SPINGERE (viene utilizzato quando l'automatismo è installato dal lato opposto a quello di apertura della porta in caso di stipiti profondi).

⚠ ATTENZIONE: Per un corretto posizionamento fare riferimento ai relativi paragrafi "Installazione Bracci".

VERIFICHE PRELIMINARI

Prima di procedere all'installazione dell'automatismo è necessario:

- verificare che l'installazione dell'automazione non generi situazioni di pericolo;
- predisporre adeguate tubazioni e canaline per il passaggio dei cavi elettrici garantendone la protezione contro il danneggiamento meccanico;
- verificare che il punto di fissaggio della base sia resistente. Il fissaggio deve essere fatto con viti, tasselli, ecc. adeguati al tipo di superficie;
- verificare che la struttura della porta sia adeguatamente robusta, le cerniere siano efficienti e che non vi sia attrito tra parti fisse e mobili;
- assicurarsi di avere tutti gli strumenti e il materiale necessario per effettuare l'installazione nella massima sicurezza e secondo le normative vigenti.

INSTALLAZIONE AUTOMATISMO

In riferimento a Fig.4 (Proswing M) e Fig.5 (Proswing S), per il fissaggio dell'automatismo è necessario seguire le seguenti fasi:

- rimuovere il coperchio (B);
- scollegare tutte le connessioni (encoder, interruttori, trasformatore, motore) presenti sulla scheda elettronica (C);
- svitare le 2 viti e rimuovere la scheda (C) (le due viti rimangono imprigionate tra circuito stampato e base inferiore);
- svitare le 2 viti di fissaggio del trasformatore (G) e rimuoverlo;

- svitare le 4 viti che fissano il gruppo motoriduttore (D) e rimuoverlo;
- Se presenti, svitare la vite che fissa le batterie (H) e rimuoverle (solo Proswing M)
- rimuovere le due testatine (E) ed (F);
- fissare l'estruso base (A) alla parete seguendo le istruzioni riportate nei capitoli seguenti, a seconda del tipo di braccio utilizzato;
- riassemblare tutti i componenti, escluse le testatine ed il coperchio, con sequenza inversa a quella sopra descritta.

Durante la fase di rimontaggio, per facilitare l'installazione, avvitare prima le due viti inferiori di fissaggio del gruppo motoriduttore, poi appoggiarlo su queste e successivamente avvitare le altre due, avendo cura di accertarsi che l'asse di uscita del motoriduttore sia perpendicolare al profilo superiore dell'anta.

QUOTE FORI DI FISSAGGIO BASE DI ALLUMINIO

⚠ Praticare fori adeguati al tipo di viti utilizzate per il fissaggio solo dopo aver verificato le "Quote di posizionamento" indicate nei paragrafi relativi al tipo di braccio utilizzato. In caso di automatismo doppio prevedere la predisposizione per il collegamento (passaggio cavi) tra i due automatismi singoli

INSTALLAZIONE BRACCIO RIGIDO A TIRARE

Il braccio rigido a tirare viene utilizzato quando l'automatismo è installato dallo stesso lato di apertura della porta.

⚠ ATTENZIONE: Per un corretto posizionamento utilizzare sempre come riferimento principale l'asse delle cerniere dell'anta e l'asse di azionamento del motoriduttore, come indicato in Fig.6 (Anta con apertura a SX) e Fig.7 (Anta con apertura a DX).

⚠ ATTENZIONE: Il serraggio definitivo delle viti deve avvenire solo dopo aver controllato che il posizionamento verticale dell'automatismo garantisca un buon parallelismo tra asse cerniere ed asse motoriduttore. A tal fine, dopo aver installato il braccio rigido e la relativa guida, verificare che il perno di accoppiamento del braccio stesso con il pattino cilindrico non forzi durante la fase di manovra. Un errore di posizionamento dell'automatismo porterebbe infatti il perno del braccio rigido ad oscillare rispetto al pattino cilindrico in misura maggiore della tolleranza ammessa, con conseguente danneggiamento di una delle parti dell'automatismo.

INSTALLAZIONE GUIDA E BRACCIO RIGIDO (PROSWING S)

- Sfilare il coperchietto (Fig.10 Part.A) dalla guida (Fig.10 part.B) per accedere al vano di fissaggio.
- Posizionare la guida (Fig.10 part.B) orizzontalmente seguendo le quote di fissaggio indicate in Fig.6 e Fig.7.
- Praticare almeno 4 fori in corrispondenza dell'impronta a "V" presente nel profilo guida e fissare la guida (Fig.10 part.B) al serramento mediante opportune viti.
- Inserire il pattino (Fig.10 part.C) nella guida (Fig.10 part.B)
- Avvitare la vite (Fig.13 part. A) in modo da precaricare la molla fino a quando l'estremità del piattello (Fig.13 part. B) coincida con la linea che indica l'inizio del campo EN4 (quota L=0).

- Con la porta chiusa, cercare la posizione di inserimento del braccio (Fig.12 part. A) in modo che l'estremità del braccio (Fig.10 part.F) coincida con l'asse del perno del pattino (Fig.10 part.C)
- Togliere il braccio, sfilare e ruotare l'attacco braccio (Fig.12 part.A) di 1 o 2 denti nel verso di chiusura dell'anta (Fig.15) e reinserirlo nell'albero di uscita.
- Inserire la rondella (Fig.12 part.B) e serrare la vite (Fig.12 part.C).
- Svitare leggermente la vite di tensionamento della molla (Fig.13 part.A)
- Inserire il braccio (Fig.12 part.D) nella scanalatura dell'attacco braccio, ed avvitare le due viti (Fig.12 part.E).
- Aprire leggermente l'anta e ruotare il braccio rigido fino a far coincidere l'asse del pattino (Fig.10 part.C) con l'estremità del braccio rigido su cui si fissa il perno.
- Avvitare l'estremità filettata del perno (Fig.10 part.C) al braccio rigido (Fig.10 part.F).
- Richiudere il coperchietto (Fig.10 Part.A) della guida.
- Chiudere il coperchietto dx (Fig.10 part.E) e quello sx (Fig.10 part.D) agli estremi della guida con le apposite viti in dotazione.
- Procedere con la regolazione della molla [vedi paragrafo "Regolazione della molla"].

INSTALLAZIONE GUIDA E BRACCIO RIGIDO (PROSWING M)

- Sfilare il coperchietto (Fig.10 Part.A) dalla guida (Fig.10 part.B) per accedere al vano di fissaggio.
- Posizionare la guida (Fig.10 part.B) orizzontalmente seguendo le quote di fissaggio indicate in Fig.6 e Fig.7.
- Praticare almeno 4 fori in corrispondenza dell'impronta a "V" presente nel profilo guida e fissare la guida (Fig.10 part.B) al serramento mediante opportune viti.
- Inserire il pattino (Fig.10 part.C) nella guida (Fig.10 part.B)
- Con la porta chiusa, cercare la posizione di inserimento del braccio (Fig.12 part. A) in modo che l'estremità del braccio (Fig.10 part.F) coincida con l'asse del perno del pattino (Fig.10 part.C)
- Inserire la rondella (Fig.12 part.B) e serrare la vite (Fig.12 part.C).
- Inserire il braccio (Fig.12 part.D) nella scanalatura dell'attacco braccio, ed avvitare le due viti (Fig.12 part.E).
- Aprire leggermente l'anta e ruotare il braccio rigido fino a far coincidere l'asse del pattino (Fig.10 part.C) con l'estremità del braccio rigido su cui si fissa il perno.
- Avvitare l'estremità filettata del perno (Fig.10 part.C) al braccio rigido (Fig.10 part.F).
- Richiudere il coperchietto (Fig.10 Part.A) della guida.
- Chiudere il coperchietto dx (Fig.10 part.E) e quello sx (Fig.10 part.D) agli estremi della guida con le apposite viti in dotazione.

Prima di serrare l'attacco braccio all'albero dell'automatismo, verificare che la distanza tra la guida ed il filo superiore del braccio sia circa 17 mm

⚠ ATTENZIONE: Dopo aver installato il braccio rigido e la relativa guida, verificare SEMPRE che lo Switch sia posizionato a destra come in Fig.17 .

INSTALLAZIONE BRACCIO ARTICOLATO A SPINGERE

Il braccio articolato a spingere si utilizza quando l'automatismo viene installato dal lato opposto a quello di apertura della porta.

⚠ ATTENZIONE: Per un corretto posizionamento utilizzare sempre come riferimento principale l'asse delle cerniere dell'anta e l'asse di azionamento dell'automatismo, come indicato in Fig.8 (anta con apertura a SX) e 9 (anta con apertura a DX).

⚠ ATTENZIONE: Il serraggio definitivo delle viti deve avvenire solo dopo aver controllato che la posizione di automatismo e braccio articolato garantiscano un'agevole rotazione dello stesso sotto il telaio della porta.

FISSAGGIO DEL BRACCIO ALL'ANTA (PROSWING S)

- Inserire l'apposita rondella (Fig.12 part.B) e vite (Fig.12part.C) nell'attacco braccio (Fig.12 part.A).
- Posizionare la prima parte del braccio articolato (Fig.12 part.D) nell'incavo dell'attacco braccio, come indicato in Fig. 12 ed avvitare le viti (Fig.12 part.E).
- Svitare le tre Viti M8 x 16 (Fig.11 part.B) in modo da rendere indipendente la parte di braccio che andrà fissata all'anta.
- Forare il serramento alle quote indicate nelle figure 8 e 9.
- Fissare l'attacco anta (Fig.11 part.A) del braccio articolato sul profilo superiore dell'anta utilizzando viti adeguate.

⚠ ATTENZIONE: fissare l'attacco anta del braccio in maniera efficace, prevedendo eventualmente un rinforzo sull'anta.

- Avvitare la vite (Fig.13 part. A) in modo da precaricare la molla fino a quando l'estremità del piattello (Fig.13 part. B) coincida con la linea che indica l'inizio del campo EN4 (quota L=0).
- Inserire l'attacco braccio (Fig.12 part.A) nell'albero di uscita dell'automatismo, in modo che la prima parte di braccio si posizioni perpendicolarmente al piano di fissaggio dell'automatismo (Fig.14).
- Avvitare la vite (Fig.12 part.C) in modo da ancorare l'attacco braccio all'albero di uscita dell'automatismo.
- Avvitare, senza stringere, le tre Viti Testa a Bottone Esagono Incassato M8 x 16 (Fig.11 part.B) in modo da unire le parti che compongono il braccio articolato.
- Tenendo chiusa l'anta, ruotare la parte di braccio su cui è fissato l'attacco braccio in modo da comprimere leggermente la molla (vedi fig. 14)
- Fissare la regolazione serrando con forza le tre viti di fissaggio M8 x 16 (Fig.11 part.B).
- Procedere con la regolazione della molla [vedi paragrafo "Regolazione della molla"]

⚠ ATTENZIONE: Dopo aver installato il braccio rigido e la relativa guida, verificare SEMPRE che lo Switch sia posizionato a sinistra come in Fig.17 .

FISSAGGIO DEL BRACCIO ALL'ANTA (PROSWING M)

- Inserire l'apposita rondella (Fig.12 part.B) e vite (Fig.12part.C) nell'attacco braccio (Fig.12 part.A).
- Posizionare la prima parte del braccio articolato (Fig.12 part.D) nell'incavo dell'attacco braccio, come indicato in Fig. 12 ed avvitare le viti (Fig.12 part.E).
- Svitare le tre Viti Testa a Bottone Esagono Incassato M8 x 16 (Fig.11 part.B) in modo da rendere indipendente la parte di braccio che andrà fissata all'anta.
- Forare il serramento alle quote indicate nelle figure 8 e 9.
- Fissare l'attacco anta (Fig.11 part.A) del braccio articolato sul profilo superiore dell'anta utilizzando viti adeguate.

⚠ ATTENZIONE: fissare l'attacco anta del braccio in maniera efficace, prevedendo eventualmente un rinforzo sull'anta.

- Inserire l'attacco braccio (Fig.12 part.A) nell'albero di uscita dell'automatismo
- Avvitare la vite (Fig.12 part.C) in modo da ancorare l'attacco braccio all'albero di uscita dell'automatismo.
- Tenendo chiusa l'anta, ruotare la parte di braccio su cui è fissato l'attacco braccio in modo che i due tratti di braccio formino rispetto al piano di fissaggio sul muro un triangolo isoscele (vedi fig. 14)
- Fissare la regolazione serrando con forza le tre viti di fissaggio M8 x 16 (Fig.11 part.B).

REGOLAZIONE DELLA MOLLA (SOLO PER PROSWING S)

La forza della molla deve essere regolata a seconda della larghezza delle ante e tenendo in considerazione la norma EN 1154 nel campo che va da EN 4 ad EN 6.
Il campo di regolazione può essere rilevato dalla curva rappresentata nel grafico di Fig.18 in base alla larghezza del battente della porta e al suo peso, indipendentemente dal tipo di braccio installato. Durante la regolazione della molla, devono essere presi in considerazione anche carichi di vento, sovra-pressioni e altre condizioni ambientali che tendono ad aprire la porta. Regolare la forza della molla serrando la vite (Fig. 13, Part.A) in modo da tensionare la molla fino a quando l'estremità del piattello (Fig.13 part. B) sia nel range corrispondente al tipo di installazione (classe EN identificata).

⚠ ATTENZIONE: Tenendo conto che la molla è un componente che, quando è al massimo della compressione, accumula altissima energia, è strettamente necessario che sia la molla che tutti i componenti ad essa connessi siano sostituiti eslusivamente con parti ORIGINALI. E' opportuno effettuare una manutenzione programmata con un tecnico qualificato. Per la manutenzione vedere il manuale di manutenzione.

SELEZIONE LIVELLO FRENATURA IN ASSENZA DI RETE (SOLO PER PROSWING S)

Impostare il livello di frenatura in modo da adeguare la velocità di chiusura a dimensioni/peso dell'anta, in riferimento a Fig.16. Verificare la funzionalità aprendo la porta manualmente e facendola richiudere a molla in assenza di rete.

OPERAZIONI DI VERIFICA

Prima di passare alle connessioni elettriche, verificare ed eseguire le operazioni seguenti:

- Rimuovere accuratamente eventuali residui di polvere o trucioli.
- Verificare il corretto fissaggio a parete dell'automatismo.
- Verificare il corretto serraggio della viteria.
- Verificare che i cablaggi siano fissati e non vi siano cavi che passano vicino alle zone in movimento.
- Verificare che il braccio sia fissato correttamente all'anta.
- Verificare che le testatine siano ben posizionate e fissate alla base.

⚠ ATTENZIONE (SOLO PER PROSWING S): assicurarsi che sia presente la staffa di protezione della molla (Fig.13, part. C) e che non sia stato rimosso l'adesivo con sigillo di garanzia antimanomissione void (Fig.13, part. D).

COLLEGAMENTO ALIMENTAZIONE

⚠ ATTENZIONE: Tutte le operazioni di collegamento sulle morsettiere della scheda o delle periferiche devono avvenire in assenza di alimentazione onde evitare danni irreversibili all'apparato elettronico.

⚠ ATTENZIONE: Prima di eseguire le successive operazioni assicurarsi che la rete sia scollegata. Prima di alimentare l'apparecchiatura eseguire i controlli previsti nel paragrafo "Messa in funzione".

- Portare il cavo di alimentazione all'interno dell'automatismo ponendo particolare attenzione a non danneggiare il cavo contro eventuali bordi metallici.
- Aprire il coperchio (Fig.19 Part.A)
- Collegare l'alimentazione di rete ed il cavo di messa a terra sulla morsettiera predisposta (Fig.19 Part.B)
- Richiudere il coperchio (Fig.19 Part.A)

⚠ ATTENZIONE: Non invertire assolutamente l'alimentazione con il cavo di terra.
L'alimentazione deve essere sezionabile dal quadro generale tramite interruttore bipolare (vedi Fig.39 E) con apertura minima dei contatti uguale a 3 mm (non compreso in fornitura).

SCHEDA ELETTRONICA PROSWING

In Fig.20 (PROSWING S) e Fig.21 (PROSWING M) sono riportati i principali componenti della scheda elettronica:

A. Jumper verso visualizzazione display
B. Display e pulsanti
C. Dip switchs
D. Connettore PC
E. Connettore trasformatore
F. Connettore batterie
G. Connettore Interruttore ON-OFF
H. Connettore interruttore di selezione logiche

I. Connessioni uscite ausiliarie
J. Connettori comandi/ingressi
K. Alimentazione sensori/accessori
L. Connettore selettore multilogiche
M. Connettore elettroserratura
N. Connettore encoder
O. Connettore motore
P. Connettore selezione livello freno
Q. Selettore tipologia braccio

COLLEGAMENTI ELETTRONICI

Fissare sulla scheda elettronica (Rif.Fig.20 e 21):
- il connettore dell'interruttore logiche [H];
- il connettore dell'interruttore ON-OFF [G];
- il connettore del trasformatore [E];
- il connettore del motore [O];
- il connettore dell'encoder [N].

SELEZIONE TIPOLOGIA BRACCIO (PROSWING S)

Braccio rigido (Apertura anta sia a destra che a sinistra) → Impostare il selettore a dx come indicato in Fig.17.
Braccio articolato (Apertura anta sia a destra che a sinistra) → Impostare il selettore a sx come indicato in Fig.17.

CONNETTORE COMANDI/INGRESSI

SEGNALE	DEFAULT*	DESCRIZIONE	FUNZIONAMENTO
KEY	NC	Segnale di blocco. Possono essere collegati dispositivi di chiusura quali ad esempio chiave elettronica, selettore a chiave, transponder, ecc.	Se il segnale si apre la centrale comanda la completa chiusura delle ante (a partire da qualsiasi posizione si trovino). Fino a quando il segnale non ritorna chiuso la porta rimane chiusa e nessuna periferica esterna viene rilevata (incluso i selettori multilogica). Il segnale deve essere cortocircuitato con COM se non vi sono dispositivi collegati.
START 1	NO	Segnale di apertura. Possono essere collegati dispositivi per il comando dell'apertura delle ante.	La chiusura di questo segnale causa l'apertura delle ante. Questo segnale è monitorato solo in logica 2 Radar.
START 2	NO	Segnale di apertura. Possono essere collegati dispositivi per il comando dell'apertura delle ante.	La chiusura di questo segnale causa l'apertura delle ante. Questo segnale è monitorato sia in logica 2 Radar che in logica 1 Radar
SAFE OPEN	NC	Segnale sicurezza in apertura: si possono collegare eventuali sensori per la protezione durante le fasi di apertura delle	Se la porta è in fase di apertura e il contatto si apre, la centrale comanda un immediato arresto del movimento. L'apertura continuerà solo dopo la disattivazione di questo segnale. Il

		ante.	segnale deve essere cortocircuitato con COM se non vi sono dispositivi collegati.
SAFE CLOSE	NC	Segnale sicurezza in chiusura: si può collegare un dispositivo per il controllo della sicurezza nelle fasi di chiusura delle ante.	Se la porta è in fase di chiusura e il contatto si apre, la centrale comanda un'immediata inversione del moto. La chiusura ricomincerà solo dopo che il contatto tornerà nuovamente chiuso. Il segnale deve essere corto circuitato con COM se non vi sono dispositivi (interni od esterni) collegati.
COM		Comune dei segnali elettrici.	
AUX IN 1 AUX IN 2	NO	Segnale che, a seconda della regolazione effettuata, può assumere le seguenti configurazioni:	
		0-Apertura Disabili	Comando per apertura disabili.Apre e chiude LOW ENERGY con un tempo minimo di sosta di 5 secondi.
		1-Apertura di emergenza	Comanda l'apertura della porta indipendentemente dalla logica presente, superando come priorità anche l'ingresso KEY.
		2-Interblocco porta con priorità	Identifica l'automatismo utilizzato nella logica interblocco, come quello della porta con priorità.
		3-Interblocco porta senza priorità	Identifica l'automatismo utilizzato nella logica interblocco, come quello della porta senza priorità.
		4-Feedback Sblocco Serratura	Comando usato per avere l'indicazione dello sblocco dalla serratura.Collegare microinterruttore o contatto per rilevazione stato serratura sbloccata.
		5-Comando sblocco Serratura	Comando che permette lo sblocco manuale della serratura senza comandare l'apertura dell'anta.
		6-Comando Singolo con modalità funzionamento in Doppio	Segnale che permette di comandare l'automatismo come se fosse singolo, nel funzionamento con ante doppie.
		7-Stato Stand-by	Quando si chiude il contatto la porta va in stand by (sbloccata e disattivata). questa logica funziona solo con la porta in posizione di chiuso.
		8-Riattivazione da Stand-by	Quando si chiude il contatto la porta viene riattivata a seguito di un stand by.
		9-Funzione passo-passo	Ad ogni impulso la porta, se chiusa, esegue la sola manovra di apertura o, se aperta, esegue la sola manovra di chiusura
		10- Allarme fuoco	Proswing S: quando il contatto è chiuso tutti i comandi sono disabilitati e la porta si chiude tramite la molla
		11- Funzionamento Manuale	Proswing S: quando il contatto è chiuso la porta entra in funzionamento manuale e l'interruttore di selezione della logica di

			funzionamento (Fig.1B) viene disabilitato
		12- Stop chiuso	Proswing M: quando il contatto è chiuso la porta va in logica stop chiuso e l'interruttore di selezione della logica di funzionamento (Fig.1B) viene disabilitato

* NO =Normalmente Aperto NC =normalmente chiuso

Tutti gli ingressi devono essere riferiti al comune (COM)

Quelle riportate sono le impostazioni di default. Possono essere modificate (vedi par."Gestione parametri-display")

CONNETTORE USCITE AUSILIARIE

SEGNALE	DEFAULT*	DESCRIZIONE	
AUX OUT 1 AUX OUT 2	NA	Segnale che, a seconda della regolazione effettuata, può assumere le seguenti configurazioni:	
		0-Supervisione sensori	Segnale per monitoraggio sensori supervisionati
		1 - Interblocco	Permette di configurare l'uscita dell'automatismo per realizzare l'interblocco tra due automatismi.
		2 - Stato Porta aperta	Uscita che segnala lo stato della porta aperta.
		3 - Stato Porta chiusa	Uscita che segnala lo stato della porta chiusa.
		4 - Avaria	Uscita che segnala lo stato di avaria dell'automatismo.
		5 - Ripetizione comando serratura	E' una ripetizione del segnale che arriva dal comando serratura.

* NA =Normalmente Aperto NC =normalmente chiuso

Tutti gli ingressi devono essere riferiti al comune (COM)

Quelle riportate sono le impostazioni di default.Possono essere modificate (vedi par."Gestione parametri-display")

⚠ ATTENZIONE: per connettere i segnali delle uscite ausiliarie vedere i collegamenti elettrici indicati in Fig.22. Carico di max contatto: 24V - 100mA

⚠ ATTENZIONE: Superando la portata indicata si può danneggiare la scheda.

INSTALLAZIONE ED ACQUISIZIONE SENSORI

L'automatismo è predisposto per gestire:

- sensori di sicurezza (vedi Fig.39 A e B): sono montati sull'anta e controllano l'area in prossimità della stessa al fine di rilevare eventuali ostacoli e fermarne o invertirne il movimento per evitare urti, schiacciamenti o altre fonti di pericolo;
- sensori di rilevamento (vedi Fig.39 C e D): sono generalmente montati sulla parete, rilevano l'avvicinarsi delle persone all'anta e ne comandano l'apertura.

Cablare, se presenti, i seguenti sensori:

ID	SENSORE	SCHEMA
17=0 30=1	Sensore di sicurezza supervisionato in chiusura (Vedi Fig.39 A)	Vedi Fig.22
17=0 30=1	Sensore di sicurezza supervisionato in apertura (Vedi Fig.39 B)	Vedi Fig.23
	Sensore di rilevamento (radar) in ingresso (Vedi Fig.39 D)	Vedi Fig.24
	Sensore di rilevamento (radar) in uscita (Vedi Fig.39 C)	Vedi Fig.25

Se all'avvio non è ancora stata memorizzata la configurazione dei sensori di sicurezza supervisionati, sul display appare lo stato di errore E6. Da questo stato si esce attivando una procedura di acquisizione automatica dei sensori supervisionati (parametro LS, vedi paragrafo "gestione parametri di funzionamento – display"). Durante questa procedura la scheda attende la disattivazione dei sensori e procede con la verifica che su di essi sia attiva la supervisione.

⚠ ATTENZIONE: è necessario allontanarsi dai sensori affinchè essi non rilevino ostacoli e, disattivandosi, permettano di terminare la procedura di acquisizione. Nel caso essi non si disattivino, la procedura rimane bloccata ed è possibile abortirla premendo il tasto ESC.

Al termine della procedura sul display possono comparire 4 valori corrispondenti ad altrettante configurazioni rilevate:

ID	CONFIGURAZIONE	DESCRIZIONE
S0	nessun sensore supervisionato rilevato	Non sono presenti sensori oppure i sensori eventualmente collegati saranno gestiti come normali sensori non supervisionati.
S1	Sensore supervisionato solo in apertura.	Viene gestito il sensore supervisionato solo in apertura. In chiusura non è presente alcun sensore oppure il sensore eventualmente collegato verrà gestito come un normale sensore non supervisionato.
S2	Sensore supervisionato solo in chiusura.	Viene gestito il sensore supervisionato solo in chiusura. In apertura non è presente alcun sensore oppure il sensore eventualmente collegato verrà gestito come un normale sensore non supervisionato.
S3	Sensore supervisionato sia in apertura che in chiusura.	Viene gestito il sensore supervisionato sia in apertura che in chiusura.

La visualizzazione permane sul display per un tempo indefinito fino a quando verrà premuto uno dei seguenti tasti:

- ENT: per accettare la configurazione rilevata, accertandosi che essa in effetti corrisponde alla reale configurazione dei sensori connessi all'automatismo;
- ESC: per rifiutare la configurazione rilevata e tornare allo stato di errore E6.

⚠ **ATTENZIONE: non accettare mai la configurazione rilevata se essa non corrisponde alla reale configurazione dei sensori connessi all'automatismo. Ciò potrebbe provocare situazioni di grave pericolo o malfunzionamenti dell'automatismo**.

La procedura di acquisizione può essere ripetuta in qualsiasi momento tramite il parametro LS (vedi paragrafo "gestione parametri di funzionamento – display").

⚠ **ATTENZIONE: è necessario ripetere la procedura di acquisizione automatica dei sensori supervisionati ogni qualvolta si modificano le configurazioni dei sensori connessi all'automatismo.**

⚠ **ATTENZIONE: in caso di automatismo Proswing doppio (2 ante) È NECESSARIO EFFETTURARE LA PROCEDURA DI ACQUISIZIONE AUTOMATICA DEI SENSORI SUPERVISIONATI PER ENTRAMBE LE SCHEDE ELETTRONICHE (SIA MASTER CHE SLAVE).**

All'avvio, sul display verrà visualizzata la versione firmware della scheda e successivamente, per 2 secondi, la configurazione dei sensori memorizzata (S0; S1; S2; S3).

In caso la supervisione di un sensore fallisca, sul display verrà visualizzato lampeggiante il valore di tale sensore (S1: sicurezza in apertura; S2: sicurezza in chiusura; S3: entrambe). La segnalazione terminerà al ripristino del normale funzionamento della supervisione.

GESTIONE PARAMETRI DI FUNZIONAMENTO – DIP-SWITCH

Sulla scheda elettronica è presente un dip-switch a 8 posizioni per l'impostazione della funzionalità e delle opzioni base di tipo ON-OFF. Queste impostazioni vengono rilevate e memorizzate al reset eventuali variazioni dei dip-switch durante il funzionamento non vengono considerate:

DIP	PARAMETRO	VALORE		DEFAULT
1	Tipologia braccio	OFF	Articolato	OFF
		ON	Rigido	
2	Modalità LOW ENERGY	OFF	Normale	OFF
		ON	Low Energy	
3	Modalità PUSH&GO	OFF	Disattivo	OFF
		ON	Attivo	
4	Modalità Ingresso KEY	OFF	Bistabile	OFF
		ON	Monostabile	
5	Tipologia Attuatore	OFF	Proswing M	OFF (M) ON (S)
		ON	Proswing S (Molla)	
6	Richiusura in modalità non manuale per PROSWING S	OFF	Richiusura a motore	OFF
		ON	Richiusura a molla	
	Modalità funzionamento a batteria per PROSWING M	OFF	Funzionamento continuo	OFF
		ON	Apertura Antipanico	
7	Evento dopo collisione durante chiusura a molla (PROSWING S)	OFF	No riapertura a motore	OFF
		ON	Riapertura a motore	

	Utilizzo a batteria per PROSWING M	OFF	Batteria non presente	OFF
		ON	Batteria presente	
8	Inutilizzato	OFF		OFF
		ON		

GESTIONE PARAMETRI DI FUNZIONAMENTO – DISPLAY

I due display a 7 segmenti di Fig.23 presente sulla scheda elettronica con i 4 pulsanti permettono di gestire tutti i principali parametri e le opzioni avanzate per la gestione ottimale dell'automatismo per le varie tipologie di installazioni.
Per visualizzare correttamente il display impostare il jumper a seconda del lato di apertura dell'anta come indicato in Fig.23.
La modalità di programmazione è la seguente:

1. Si seleziona il parametro da modificare con i tasti [+] e [-], durante questa fase l'indicazione sul display è fissa. Premendo il tasto [ESC] si esce dalla fase di selezione parametri, premendo il tasto [ENT] si entra nella fase di visualizzazione/modifica dei parametri.
2. Il valore attuale del parametro viene visualizzato sul display in modalità lampeggiante. È possibile variarne il valore con i tasti [+] e [-], premendo il tasto [ESC] si torna alla fase di selezione dei parametri senza modificare il valore, premendo il tasto [ENT] si modifica il valore e si torna alla fase di selezione dei parametri.
3. Durante la fase di selezione/modifica parametri è attivo un timeout, se non si rilevano pressioni di tasti per un tempo superiore ai 10 secondi si esce dalla fase di programmazione.
4. Per la validazione dei comandi operativi è necessaria la pressione continua del tasto [ENT] per 5 secondi, dopo la validazione si torna automaticamente alla fase di selezione parametri.

ID	DESCRIZIONE	REGOLAZIONE	DEFAULT
01	Velocità di apertura	RANGE: 20°/s ÷ 70°/s (step di regolazione 5°/s)	60
02	Velocità di chiusura	RANGE: 20°/s ÷ 40°/s (step di regolazione 5°/s)	20
03	Tempo di sosta Normale	RANGE: 0 ÷ 60 secondi (step di regolazione 1s); 62: 2 min 63: 3 min 64: 4 min	0
04	Tempo di sosta Disabili/Low Energy	RANGE: 5 ÷ 60 secondi (step di regolazione 1 secondo) (attivo solo quando *aux in è* impostato su 0)	5
05	Velocità di richiusura a molla (PROSWING M)	RANGE: 1 ÷ 9 (1=velocità minima, 9=velocità massima)	5
	Funzione antivento a porta chiusa (PROSWING M)	RANGE: 0 ÷ 9 (0 = antivento disattivo, 9 = antivento massimo)	0
06	Antischiacciamenti	RANGE: 1 ÷ 9 sia in apertura che in chiusura (1=più sensibile ; 9=meno sensibile)	5

07	Accelerazioni	RANGE: 5 ÷ 30 (step di regolazione 1) Modifica sia accelerazioni che decelerazioni	30
08	Angolo di Accostamento	RANGE: 10 ÷ 40 [modifica di entrambi i valori (chiusura pari a 1/2 di apertura)]	20
09	Tensione di comando elettroserratura	0 = 12 VDC 1 = 24 VDC	0
10	Tipologia di elettroserratura	0 = Non utilizzata Per le tipologie di elettroserrature utilizzabili si rimanda al paragrafo “gestione elettroserrature”	0
11	Durata impulso elettroserratura o ritardo di apertura	RANGE: 0 ÷ 9 Il tempo dipende dalla tipologia di elettroserratura: si rimanda al paragrafo “gestione elettroserrature”	2
12	Forza di chiusura Elettroserratura	RANGE: 0(min) ÷ 9(max)	5
13	Modalità Singolo/Doppio	0 = Singolo 1 = Doppio Master 2 = Doppio Slave	0
14	Attivazione elettroserratura in funzione della logica selezionata	0 = Disattivo 1 = Un Radar 2 = Due Radar 3 = Un Radar e Due Radar	3
15	Configurazione ingresso ausiliario AUX-IN 1	0 = Apertura Disabili 1 = Apertura di emergenza 2 = Interblocco porta con priorità 3 = Interblocco porta senza priorità 4 = Feedback Sblocco Serratura 5 = Comando sblocco Serratura 6 = Comando Singolo con modalità funzionamento in Doppio 7 = manda la porta in stand-by (se attivo) 8 = ripristina la porta dallo stand-by 9 = passo-passo (1 impulso apre, 1 impulso chiude) 10 = Allarme fuoco 11 = Funzionamento Manuale 12 = Stop Chiuso	0
16	Configurazione ingresso ausiliario AUX-IN 2	0 = Apertura Disabili 1 = Apertura di emergenza 2 = Interblocco porta con priorità 3 = Interblocco porta senza priorità 4 = Feedback Sblocco Serratura 5 = Comando sblocco Serratura 6 =Comando Singolo con modalità funzionamento in Doppio 7=manda la porta in stand-by (se attivo) 8=ripristina la porta dallo stand-by 9=passo-passo (1 impulso apre, 1 impulso chiude) 10 = Allarme fuoco 11 = Funzionamento Manuale 12 = Stop Chiuso	1
17	Configurazione	0 = Supervisione sensori	0

	uscita ausiliaria AUX-OUT 1	1 = Interblocco 2 = Stato Porta aperta 3 = Stato Porta chiusa 4 = Avaria 5 = Ripetizione comando serratura	
18	Configurazione uscita ausiliaria AUX-OUT 2	0 = Supervisione sensori 1 = Interblocco 2 = Stato Porta aperta 3 = Stato Porta chiusa 4 = Avaria 5 = Ripetizione comando serratura	1
19	Indirizzo MultiMaster	0 =No gestione del Multimaster 1÷ 15 =Indirizzo univoco per connessioni MultiMaster	0
20	Esclusione sicurezza apertura	Angolo di esclusione del sensore di sicurezza in apertura RANGE: 0 ÷ 40% della corsa totale	0
21	Sfasamento Apertura Doppio	RANGE: 0 ÷ 100 Sfasamento in apertura in unità di 100ms (se 0 sono sincronizzati)	0
22	Sfasamento Chiusura Doppio	RANGE: 0 ÷ 100 Sfasamento in chiusura in unità di 100ms (se 0 sono sincronizzati)	0
23	Polarità ingresso SAFE OPEN	0 = NA (Normalmente Aperto) 1 = NC (Normalmente Chiuso)	1
24	Polarità ingresso SAFE CLOSE	0 = NA (Normalmente Aperto) 1 = NC (Normalmente Chiuso)	1
25	Polarità ingresso KEY	0 = NA (Normalmente Aperto) 1 = NC (Normalmente Chiuso)	1
26	Polarità ingresso START 1	0 = NA (Normalmente Aperto) 1 = NC (Normalmente Chiuso)	0
27	Polarità ingresso START 2	0 = NA (Normalmente Aperto) 1 = NC (Normalmente Chiuso)	0
28	Polarità ingresso AUX IN1	0 = NA (Normalmente Aperto) 1 = NC (Normalmente Chiuso)	0
29	Polarità ingresso AUX IN2	0 = NA (Normalmente Aperto) 1 = NC (Normalmente Chiuso)	0
30	Polarità uscita AUX OUT 1	0 = NA (Normalmente Aperto) 1 = NC (Normalmente Chiuso)	0
31	Polarità uscita AUX OUT 2	0 = NA (Normalmente Aperto) 1 = NC (Normalmente Chiuso)	0
32	Livello forza durante procedura LP	RANGE: 5 ÷ 60 (0 = forza minima ÷ 9= forza massima)	5
33	Livello percentuale di riduzione dell'angolo di apertura	RANGE: 0÷50%	0
34	Installazione su anta	0=montaggio su architrave 1=montaggio su anta (inverso)	0
35	Velocità in apertura disabili	0=Low Energy 1= velocità come da parametri 1 e 2	0
36	Funzionamento con batteria (solo proswing S)	0=std (solo molla) 1=funzionamento continuo 2=antipanico	0w

ST	Stop movimento		
TS	Test	0= normale funzionamento 1= ciclico normale 2 = ciclico rapido	0
LS	Learning Sensor (Procedura di acquisizione automatica dei sensori supervisionati).	1-Selezionare LS tramite i pulsanti [+] e [-] 2-Premere [ENT] per iniziare la procedura 3-Il display visualizza un valore (SO; S1; S2; S3) corrispondente alla configurazione rilevata **(si veda il paragrafo "INSTALLAZIONE ED ACQUISIZIONE SENSORI SUPERVISIONATI").** 4- premere ENT per accettare la configurazione rilevata, accertandosi che essa in effetti corrisponde alla reale configurazione dei sensori connessi all'automatismo, o ESC per rifiutare la configurazione rilevata.	
Sd	Impostazione a default di tutti i parametri e Reset punti	1-Selezionare Sd tramite i pulsanti [+] e [-] 2-Premere [ENT] 3-Quando si visualizza [--] ripremere[ENT] per 5 secondi per validazione 4-Quando non è più visualizzato [--] rilasciare il tasto [ENT].	
Lp	Acquisizione dei parametri dell'anta	1-Selezionare Lp tramite i pulsanti [+] e [-] 2-Premere [ENT] 3-Quando si visualizza [--] ripremere[ENT] per 5 secondi per validazione 4-Quando non è più visualizzato [--] rilasciare il tasto [ENT].	

⚠ Durante la fase di modifica dei parametri è disabilitato qualunque tipo di movimento del motore.

Quando non si utilizza la programmazione il tasto [ENT] è un comando di apertura (solo nelle logiche Un Radar o Due Radar).

MESSA IN FUNZIONE

1. Posizionare l'interruttore (Fig.1 A) su OFF.

⚠ Accertarsi nuovamente di aver impostato correttamente i DipSwitch, in particolare 1 e 5. Accertarsi che i contatti KEY, SAFE CLOSE e SAFE OPEN siano regolarmente connessi o, se non usati, connessi su COM.

2. Dare alimentazione all'automatismo accendendo 230 V dal quadro generale.
3. Posizionare l'interruttore (Fig.1 A) su ON.
4. Verificare accensione display e verificare che appaia E6 (se necessario Impostare il jumper per visualizzare correttamente il display (Vedi Fig.23);
5. 5. Selezionare LS con i tasti [+] e [-], premere [ENT] quando si visualizza [--] ripremere[ENT] per 5 secondi per validazione, quando non viene più visualizzato [--] rilasciare il tasto [ENT], inizierà la procedura di acquisizione sensori supervisionati

(vedi paragrafo “installazione ed acquisizione sensori supervisionati” per la conclusione della procedura)

6. 6. In caso sia installata un’elettroserratura, impostare i parametri 10/11/12/14 (vedi paragrafi “Gestione parametri di funzionamento-display” e/o “Gestione elettroserrature”).
7. 7. Premendo i tasti [+] e [-], selezionare LP e premere [ENT], quando si visualizza [--] ripremere[ENT] per 5 secondi per la validazione del comando; quando non viene più visualizzato [--] rilasciare il tasto [ENT]. La porta si aprirà ed Inizierà il ciclo di acquisizione parametri.

⚠ ATTENZIONE: Durante l’apertura della porta, bloccare l’anta nella posizione in cui si vuole avere il finecorsa, per definire la massima ampiezza di apertura. Immediatamente dopo, la porta si chiuderà completamente e sul display lampeggerà CL. Quando la porta raggiungerà completamente la posizione di chiusura, e CL non lampeggerà più, sarà possibile provare il funzionamento dell’automatismo premendo il tasto [ENT]: la porta si aprirà e si chiuderà regolarmente. L’angolo di apertura, durante il normale funzionamento, sarà ridotto rispetto a quello rilevato durante la procedura di acquisizione dei traguardi in modo da permettere il funzionamento in assenza del fine corsa meccanico. La percentuale di riduzione è definita da un parametro nr.33. Ad ogni riaccensione (o manovra di RESET), l’automatismo deve raggiungere la posizione di completa chiusura. Successivamente la prima manovra è effettuata a velocità ridotta.

MESSAGGI DI ERRORE

I Display a 7 segmenti sono anche utilizzati per segnalare condizioni di funzionamento e codici di errore:

SEGNALAZIONE	DESCRIZIONE
OP fisso	Porta aperta
OP Lampeggiante	Porta in apertura
CL Fisso	Porta chiusa
CL Lampeggiante	Porta in chiusura
E1	Errore mancata inizializzazione dei parametri di sistema (autoapprendimento)
E2	Errore di selezione tipo di automatismo (Dip 5), o di tipologia braccio (Dip 1 o impostazione braccio sulla scheda freno passivo)
E3/E4	Errore di superamento della soglia massima di corrente (OVER CURRENT)
E6	Errore sensori supervisionati
E8	Errore di mancata connessione encoder

LOGICHE DI FUNZIONAMENTO

LOGICA		DESCRIZIONE
LOW-ENERGY		In tutte le modalità operative (escluso Stop Chiuso) è possibile un'apertura a motore con velocità ridotta (velocità Low Energy) e tempo di sosta aumentato (tempo di sosta disabili) utilizzando il comando di apertura disabili (su ingresso configurabile)[AUX IN 1configurando il parametro 15=0 (paragrafo "Gestione parametri di funzionamento-display")]. La successiva richiusura viene effettuata a molla con gestione degli ostacoli.
PUSH & GO		Mediante uno spostamento manuale dell'anta ferma in posizione di chiusura si provoca una manovra automatica di apertura e chiusura. Per impostare questa logica bisogna spostare il DIP 3 = ON
SAFE CLOSE		Se il sensore di sicurezza montato sulla parte di anta che si chiude e collegato alla scheda elettronica su (Safe Close) rileva un ostacolo in fase di chiusura, interrompe ed inverte prontamente il moto dell'anta stessa, portandola a completa apertura a velocità standard e successivamente in chiusura a velocità normale. I rilevamenti del sensore in fase di apertura non comportano reazioni del sistema e la porta continua la sua corsa.
SAFE OPEN		Se il sensore di sicurezza montato sulla parte di anta che si apre e collegato alla scheda elettronica su (Safe Open) rileva un ostacolo in fase di apertura, interrompe prontamente il moto dell'anta stessa. Se il rilevamento cessa, l'anta riprende il suo moto di apertura e poi si chiude a velocità normale. I rilevamenti del sensore in fase di chiusura non comportano reazioni del sistema e la porta continua la sua corsa.
		In caso di installazione con anta che apre in prossimità di un muro (esempio in corridoio) è necessario inserire un valore (% della corsa totale) in cui il sensore non rilevi il muro come ostacolo. Questo valore è modificabile mediante il parametro 20 (vedi paragrafo "Gestione parametri di funzionamento-display") o tramite software MillenniumWare.
Logica di funzionamento	Manuale	In questa logica i comandi collegati a START 1 e START2 sono disabilitati. Apertura e chiusura sono manuali. Il sensore di sicurezza in apertura e quello in chiusura sono attivi solo nel caso di apertura a motore per disabili.
	1 radar	RADAR SOLO USCITA: Solo l'ingresso START 2 della scheda elettronica di controllo è monitorato. Un segnale proveniente da un sensore collegato a questo ingresso provoca l'apertura e conseguente chiusura dell'anta Il blocco della porta con serratura o motore (ne caso in cui non sia selezionata nessuna serratura) nella posizione chiusa dipende dal tipo di serratura utilizzato e dall'impostazione del parametro 14.
	2 radar	RADAR ENTRATA E USCITA: Entrambi gli ingressi START1 e START2 della scheda elettronica di controllo sono monitorati. Un segnale proveniente da un sensore collegato ad uno di questi ingressi provoca l'apertura e conseguente chiusura dell'anta. Il blocco della porta con serratura o motore (ne caso in cui non sia selezionata nessuna serratura) nella posizione chiusa dipende dal tipo di serratura utilizzato e dall'impostazione del parametro 14.
	Stop	La porta è bloccata nello stato chiuso. L'automatismo comanda la

	chiuso	completa chiusura dell'anta. In questa logica gli ingressi START1 e START2 della scheda elettronica di controllo non sono monitorati; se presente, l'elettroserratura blocca l'anta. Se non presente l'elettroserratura il blocco viene effettuato con il motore.
	Stop aperto	La porta è bloccata nello stato aperto. L'automatismo comanda la completa apertura dell'anta. In questa logica gli ingressi START1 e START2 della scheda elettronica di controllo non sono monitorati.
Antischiacciamento in apertura		Mentre è in fase di apertura, l'anta incontra un ostacolo che arresta il movimento. L'automatismo interrompe per qualche secondo il moto dell'anta e la riporta in completa chiusura a velocità ridotta. Valore di sensibilità regolabile tramite il parametro 06 (vedi paragrafo "Gestione parametri di funzionamento-display") o tramite software MillenniumWare.
Antischiacciamento in chiusura		Mentre è in fase di chiusura l'anta incontra un ostacolo che arresta il movimento. L'automatismo inverte immediatamente il moto dell'anta e la riporta in completa apertura. La successiva richiusura avverrà a velocità ridotta. Valore di sensibilità regolabile tramite il parametro 06 (vedi paragrafo "Gestione parametri di funzionamento-display") o tramite software MillenniumWare.

GESTIONE ELETTROSERRATURE

ID	DESCRIZIONE	REGOLAZIONE	DEFAULT
09	Tensione di comando elettroserratura [1]	0 = 12 VDC 1 = 24 VDC	0
10	Tipologia di elettroserratura [2]	0 = non utilizzata 1 = elettroserratura con riarmo meccanico alla richiusura 2 = elettromagnete (maglock) – SOLO 24VDC 3 = elettrocatenaccio 4 = serratura motorizzata 5 = elettroserratura con riarmo automatico 6 = magnetica (maglock) con ritardo – SOLO 24VDC	0
11	Durata impulso o ritardo di apertura [3]	RANGE: 0 ÷ 9 Il tempo dipende dalla tipologia di elettroserratura	2
12	Forza di chiusura Elettroserratura [4]	RANGE: 0(min) ÷ 9(max)	5
14	Attivazione elettroserratura in funzione della logica selezionata [5]	0 = Disattivo 1 = Un Radar 2 = Due Radar 3 = Un Radar e Due Radar	3
15	Configurazione ingresso ausiliario 1	4 = Feedback Sblocco Serratura [6] 5 = Comando sblocco Serratura [7]	0
16	Configurazione ingresso ausiliario 2	4 = Feedback Sblocco Serratura [6] 5 = Comando sblocco Serratura [7]	1
17	Configurazione uscita ausiliaria 1	5 = Ripetizione comando serratura	0
18	Configurazione uscita ausiliaria 2	5 = Ripetizione comando serratura	1

([1]) E' possibile gestire elettroserrature da 12 e 24 VDC (Parametro 09) con potenza massima di 15W. Per elettromagneti (maglock) l'alimentazione è solo a 24VDC
([2]) E' prevista la compatibilità con le seguenti tipologie di elettroserrature:

TIPOLOGIA	PAR.	VALORE	FUNZIONAMENTO
1- ELETTROSERRATURA CON RIARMO MECCANICO ALLA RICHIUSURA	10	1	Vedi Fig.28 - Elettroserratura che, quando alimentata in modo impulsivo, sblocca l'anta e si riarma automaticamente alla richiusura della stessa. Richiede il colpo d'ariete per agevolare lo sbloccaggio dell'anta.
	11	RANGE: 0÷9 [t=50÷500 ms]	
2-ELETTROMAGNETE (MAGLOCK)	10	2	Vedi Fig.29 - Magnete che, se alimentato, tiene la porta bloccata in chiusura e, se disalimentato, la lascia libera. Non richiede il colpo d'ariete. Il magnete viene rialimentato quando la porta non è ancora richiusa per agevolarne la completa chiusura.
	11	RANGE: 0÷9 [t=200÷2000 ms]	
3- ELETTROCATENACCIO	10	3	Vedi Fig.30 - Elettroserratura che, se alimentata, agisce su un paletto che tiene la porta bloccata. Se disalimentata, alza il paletto e lascia l'anta libera. Rrichiede il colpo d'ariete per agevolare lo sbloccaggio dell'anta. Il magnete viene rialimentato quando la porta è chiusa
	11	RANGE: 0÷9 [t=200÷2000 ms]	
4-SERRATURA MOTORIZZATA	10	4	Vedi Fig.31 - Elettroserratura dotata di motorino elettrico che, se alimentato, ritrae il nottolino di bloccaggio e libera l'anta. Richiede il colpo d'ariete per agevolare lo sbloccaggio dell'anta. L'elettroserratura viene disalimentata quando la porta è chiusa
	11	RANGE: 0÷9 [t=500÷5000 ms]	
5- ELETTROSERRATURA CON RIARMO AUTOMATICO	10	5	Vedi Fig.32 - Elettroserratura che, quando alimentata, libera l'anta. Il riarmo avviene rilasciando la tensione dopo circa 10° di apertura. Richiede il colpo d'ariete per agevolare lo sbloccaggio dell'anta.
	11	RANGE: 0÷9 [t=100÷1000 ms]	
6- ELETTROMAGNETE (MAGLOCK) CON RITARDO	10	6	Vedi Fig.33 - Magnete che, se alimentato, tiene la porta bloccata in chiusura e, se disalimentato, la lascia libera. Non richiede il colpo d'ariete. Il magnete viene rialimentato dopo la completa chiusura dell'anta.
	11	RANGE: 0÷9 [t=200÷2000 ms]	

([3]) Per alcuni tipi di elettroserratura è possibile modificare la durata dell'impulso di attivazione o il ritardo dell'apertura anta dal comando di sblocco. Il parametro ha significato e range di regolazione differenti a seconda della tipologia di elettroblocco impostata tramite il parametro 10.
([4]) Per garantire la richiusura dell'elettroserratura è possibile regolare la forza di chiusura.

([5]) E' possibile limitare l'utilizzo della serratura (per le tipologie di serrature 2-3-4-6) solo se sono selezionate determinate logiche di funzionamento.
([6]) E' possibile gestire un comando di feedback dalla serratura che ne indicha la condizione di sblocco: dopo aver dato il comando di sblocco la centrale elettronica attende il consenso dalla serratura prima di iniziare l'apertura. Se questo non arriva entro un tempo massimo impostato, l'automatismo apre comunque la porta.
([7]) È possibile di utilizzare uno degli ingressi ausiliari come comando di sblocco manuale della serratura che lavora in parallelo al comando di sblocco automatico, utilizzabile per aprire la porta in modalità manuale.

CONNETTORE SELETTORI

Per connettere il selettore (Fig.39 F) utilizzare per il collegamento un cavo schermato a 4 fili da 0,22mm, senza collegare la schermatura. Per i collegamenti si veda Fig.30.
Per ulteriori informazioni riguardanti l'utilizzo dei selettori multilogica si vedano le apposite istruzioni d'uso.

CONNETTORE ALIMENTAZIONE PERIFERICHE ESTERNE (15 VDC)

Il valore reale dell'alimentazione può variare da 15 Vdc ± 5 % in funzione dalle situazioni di carico resisitivo collegato a questi morsetti.

Morsetto OUT / 15 VDC : POSITIVO (+)
Morsetto COM : NEGATIVO (-)

⚠ ATTENZIONE: Non invertire la polarità dell'alimentazione. Il Led acceso indica la regolare presenza di tensione 15V.
Se spento verificare che sia presente tensione di rete e/o batteria

COLLEGAMENTO ED USO PROSWING DOPPIO

Il PROSWING Doppio è un collegamento tra due automatismi per ante a doppio battente.
E' possibile realizzare questo collegamento in due modi:
1 con due PROSWING singoli, ognuno installato su un'anta ma predisponendo il collegamento tra i due;
2 con due PROSWING singoli uniti tra loro con un kit proluga come in Fig.32 (OPTIONAL).

I due automatismi, se non collegati tra loro, sono indipendenti e potrebbero funzionare anche come automatismi singoli. Attraverso un collegamento tra le morsettiere del selettore, essi dialogano tra loro e si scambiano le informazioni necessarie per il corretto funzionamento delle ante doppie. Il concetto basilare, consiste nel determinare una scheda "Master" che elabora la logica di funzionamento attraverso regole ben determinate, e di una scheda "Slave" che segue i comandi impartiti dalla Master.
Per l'installazione del PROSWING Doppio con due Proswing singoli è necessario eseguire le seguenti fasi:
1- smontare tutti i componenti fissati sulle basi di ogni singolo automatismo
2- fissare le basi di ogni singolo automatismo alla parete praticando fori adeguati al

tipo di viti utilizzate per il fissaggio, seguendo le istruzioni e le "Quote di posizionamento" riportate nei capitoli precedenti, a seconda del tipo di braccio utilizzato;
3- collegare le due morsettiere del selettore per garantire la comunicazione tra le due schede e il funzionamento corretto dei due automatismi.(Fig. 33)
4- riassemblare tutti i componenti di ogni singolo Proswing scollegando dall'automatismo Slave il pulsante di selezione logiche (Fig.1 B).

Per l'installazione del PROSWING Doppio con kit prolunga è necessario eseguire le seguenti fasi:
1- smontare tutti i componenti fissati sulle basi di ogni singolo automatismo;
2- appoggiare su una superficie piana le due basi degli automatismi alle estremità e la base di unione centralmente;
3- inserire la base di ogni singolo automatismo nell'aletta inferiore delle testatine di unione poste alle estremità della base di unione in modo che le tre basi siano adiacenti tra loro (vedi Fig. 32);

⚠ ATTENZIONE: Mantenere l'orientamento delle basi come indicato in Fig.32, in modo che le testatine nere siano posizionate alle estremità.
4- stringere i grani (Fig.32,Part. A) in modo che le basi siano unite tra loro;
5- posizionare le basi unite alla parete e praticare fori adeguati al tipo di viti utilizzate per il fissaggio, seguendo le istruzioni e le "Quote di posizionamento" riportate nei capitoli precedenti, a seconda del tipo di braccio utilizzato;
6- collegare le due morsettiere del selettore per garantire la comunicazione tra le due schede e il funzionamento corretto dei due automatismi.(Fig.33)
7- riassemblare tutti i componenti di ogni singolo Proswing inserendo all'estremità della cerniera dell'automatismo Master la testatina presente nel kit prolunga con interruttore accensione e selettore logiche mentre dalla parte opposta la testatina con il solo interruttore di accensione.

⚠ ATTENZIONE: per entrambe i casi definire, prima di effettuare tutti i collegamenti, l'anta Master e l'anta Slave.

Per convenzione:
ANTA MASTER: la prima che apre, l'ultima che chiude (in caso di sfasamento)
ANTA SLAVE: l'ultima che apre, la prima che chiude (in caso di sfasamento).
Per entrambe le soluzioni, bisogna poi seguire le seguenti istruzioni per configurare le schede elettroniche:

1- E' necessario configurare le relative schede elettroniche mediante impostazione dal display (vedi paragrafo "Gestione parametri di funzionamento-display"):
• impostare sulla scheda MASTER il parametro 13 =1;
• impostare sulla scheda SLAVE il parametro 13 =2;
Anche in caso di movimento sincronizzato (le ante aprono e chiudono contemporaneamente senza alcun sfasamento) è sempre necessario impostare un automatismo Master e l'altro Slave.

⚠ ATTENZIONE: i due automatismi devono essere collegati sullo stesso ramo di alimentazione e non si devono interporre interruttori o fusibili tra i due operatori. Si devono collegare le eventuali periferiche presenti (KEY, START 1 e START 2), solo sulla scheda

MASTER. I sensori di sicurezza (SAFE OPEN e SAFE CLOSE) si devono invece collegare e gestire separatamente su entrambe le schede.

2-In caso di ante doppie con battuta centrale, è necessario impostare uno sfasamento del movimento delle ante. In apertura solitamente serve uno sfasamento inferiore, soprattutto per motivi "estetici" (al massimo un'anta "spinge" un po' l'altra nei primi istanti di apertura). In chiusura, ove è fondamentale che un'anta chiuda prima dell'altra per evitare impuntamenti, lo sfasamento è superiore.
Se le due ante sono SINCRONE:

impostare solo sulla scheda MASTER il parametro 21 =0 e il parametro 22 =0;

Se le due ante NON sono SINCRONE:

impostare solo sulla scheda MASTER il parametro 21 ed il parametro 22 ad un valore maggiore di 0.

3-Per mettere in funzione gli automatismi, ripetere le operazioni presenti nel paragrafo "Messa in funzione", con l'accorgimento che l'acquisizione dei parametri (punti n° 6 e 7) và effettuata solo dalla scheda configurata come MASTER.

⚠ ATTENZIONE: quando inizia la manovra di acquisizione parametri parte per prima solo la porta Master. E' quindi necessario fermare l'anta nella massima apertura desiderata. Subito dopo inizierà a muoversi la porta Slave e anche per questa occorre fermare l'anta nella massima apertura desiderata. Immediatamente dopo, entrambe le porte si chiuderanno completamente e sul display lampeggerà CL. Quando le ante saranno entrambe chiuse CL resterà acceso fisso e la porta sarà pronta a funzionare.

Il selettore (opzionale) va collegato solo ed esclusivamente sulla scheda Master utilizzando la stessa morsettiera utilizzata per collegare i due automatismi tra loro. In caso di modifica dei parametri tramite selettore, essi saranno identici per entrambe le schede.(Fig. 47)
La manovra di chiusura ha inizio dalla condizione di partenza di entrambe le ante completamente aperte. In ogni caso in cui un'anta raggiunga la completa apertura prima dell'altra, essa attenderà fino a quando anche la seconda avrà raggiunto la condizione di completa apertura.
L'inversione (START 1 o 2, SAFE CLOSE, antischiacciamenti) avviene contemporaneamente per entrambe le ante.
Il pilotaggio dell'elettroserratura con le relative logiche di funzionamento è consentito su entrambe le schede, esattamente come nel caso di automatismi singoli.
Il funzionamento Push&Go è attivabile su entrambi gli automatismi, esattamente con le stesse modalità degli automatismi singoli. Il rilevamento di un tentativo di apertura da parte di uno qualsiasi dei due automatismi provoca l'apertura di entrambe le ante.
Gli antischiacciamenti e i rilevamenti degli ostacoli vengono gestiti separatamente ed indipendentemente da entrambe le schede.
Se una scheda rileva un antischiacciamento in chiusura, interrompe il moto di entrambe le ante e le porta lentamente in completa apertura.
Se una scheda rileva un antischiacciamento in apertura, interrompe il moto dell'anta interessata e la porta lentamente in completa chiusura. L'altra anta, che avrà nel frattempo già raggiunto la completa apertura, attenderà l'anta interessata prima di procedere con la chiusura.

⚠ ATTENZIONE: I parametri modificabili con MilleniumWare sono indipendenti tra le due

schede. In caso di modifiche dei parametri di movimento, è necessario accertarsi di impostare i medesimi valori su entrambe le schede, onde evitare malfunzionamenti.

COLLEGAMENTO ED USO INTERBLOCCO

La centrale dell'automatismo PROSWING è predisposta per poter funzionare in modalità interbloccata tramite collegamento con una centrale elettronica della stessa famiglia. In funzionamento interbloccato l'apertura di una porta può avvenire solo se l'altra non è in movimento, cioè se non è in fase di manovra. Per interbloccare due automatismi procedere come segue (Fig. 33):

• collegare il morsetto AUX IN 1 della scheda CON PRIORITA' con il morsetto AUX OUT 1 - A della scheda SENZA PRIORITA'

• collegare il morsetto COM della scheda CON PRIORITA' con il morsetto AUX OUT 1 -B della scheda SENZA PRIORITA'

• collegare il morsetto AUX OUT 1- A della scheda CON PRIORITA' con il morsetto AUX IN 1 della scheda SENZA PRIORITA'

• collegare il morsetto AUX OUT 1- B della scheda CON PRIORITA' con il morsetto COM della scheda SENZA PRIORITA'

Utilizzare per il collegamento un cavo schermato 4x0.22 e non connettere lo schermo.

In presenza di richieste di apertura provenienti dai sensori in modo contemporaneo su entrambe le porte, è necessario fissare una priorità di apertura; per fare questo configurare una porta in modalità CON PRIORITA' e l'altra in modalità SENZA PRIORITA' mediante impostazione da ogni display (vedi paragrafo "Gestione parametri di funzionamento-display"):

• impostare sulla scheda CON PRIORITA' il parametro 15 =2;

• impostare sulla scheda CON PRIORITA' il parametro 17 =1;

• impostare sulla scheda SENZA PRIORITA' il parametro 15 =3;

• impostare sulla scheda SENZA PRIORITA' il parametro 17 =1;

Nel caso di segnali di apertura contemporanei aprirà la porta selezionata come CON PRIORITA'.

⚠ ATTENZIONE: nel caso di interblocco tra due PROSWING doppi il collegamento dovrà essere effettuato tra le due schede MASTER, laddove una delle due sarà considerata come CON PRIORITA' e l'altra SENZA PRIORITA' ai fini del funzionamento interblocco.

⚠ ATTENZIONE: Togliere il jumper posto vicino alla morsettiera sul lato del connettore AUX OUT-1, sia sulla scheda con priorità ch±e sulla scheda senza priorità (Fig. 49)

INSTALLAZIONE BATTERIE (OPZIONALE SOLO PER PROSWING M)

In caso di mancanza di alimentazione di rete l'apparecchiatura continua il suo regolare funzionamento alimentata dalle batterie.

Il pacchetto batterie (opzionale) deve essere installato seguendo le fasi di seguito riportate (vedi fig.34):

1) Attaccare il tappetino di spugna (A) sulla base estrusa, nella posizione indicata nella Fig. 34, avendo cura di posizionarlo a filo del dentino inferiore della base estrusa, sul lato dove è presente il foro filettato.

2) Inserire le due batterie (C) nella staffa di fissaggio batterie (B) ed agganciare quest'ultima al dentino della base estrusa come si vede nella Fig. 34;
3) Avvitare mediante la vite TCEI M6x10 (D) la staffa di fissaggio batterie alla base estrusa.
4) Collegare i fili del cablaggio batterie ai morsetti di ogni batteria come indicato nella Fig. 40.
5) Far passare i cavi sopra il guscio in alluminio, all'interno delle molle inserite sul guscio (E) per il passaggio cavi, e poi sotto la scheda elettronica per poi farli salire quando arrivano al trasformatore.
6) Fascettare i cavi del cablaggio al rivetto presente sulla piastra di sostegno dell'elettronica (F) ed al foro presente sulla parte verticale della staffa in lamiera (G) in modo da ottimizzare al meglio gli ingombri e da non avere porzioni di cavo
volanti all'interno dell'automatismo.
7) Agganciare il morsetto del cablaggio (H) alla scheda elettronica come indicato in Fig.34.
8) Agganciare la scheda PCB caricabatterie (I) alla scheda elettronica come indicata in Fig. 34.
9) Impostare il Dip-Switch 7=ON ed il Dip-Switch 6 (OFF=Funzionamento continuo, oppure ON=Apertura Antipanico).

INTERRUTTORE DI SELEZIONE LOGICHE

Oltre alla gestione dei selettori logiche (nella versione base o avanzato) è prevista la possibilità di connettere un interruttore di selezione logiche a pulsante. Questo dispositivo è posizionato sulla testatina dell'automatismo, sul lato dove c'è gia l'interruttore di accensione, ed è connesso direttamente alla scheda; permette la selezione delle tre logiche principali :

I Manuale (Proswing S) o Stop Chiuso (Proswing M)
0 Automatico (Due Radar)
II Stop Aperto

La presenza di uno o più selettori standard inibisce il funzionamento dell'interruttore di selezione logiche a pulsante.

COLLEGAMENTO CON UN PERSONAL COMPUTER

Per connettere la centrale dell'automatismo ad un Personal Computer è necessario avere la scheda connessione PC (opzionale). Mediante il software MILLENNIUMWARE è possibile effettuare:

- Regolazioni avanzate di alcuni parametri di funzionamento
- Diagnostica ed informazioni avanzate sullo stato della centrale
- Programmazione microprocessore

MODALITÀ DI CONSEGNA

Consegnare il certificato di garanzia e collaudo favorevole compilati secondo le istruzioni indicate sul certificato stesso.
I certificati dovranno essere spediti alla Sesamo entro otto giorni dalla data di collaudo favorevole.
Consegnare al cliente la documentazione tecnica del prodotto.

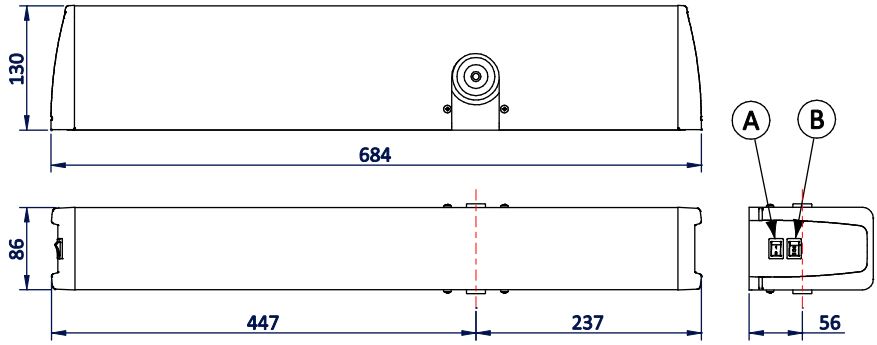


Fig.1

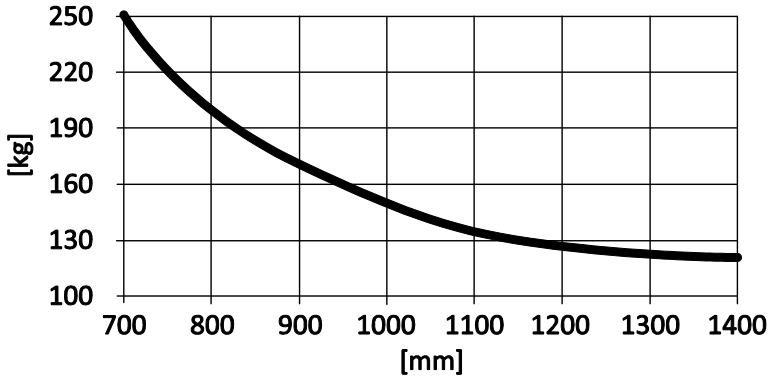


Fig.2

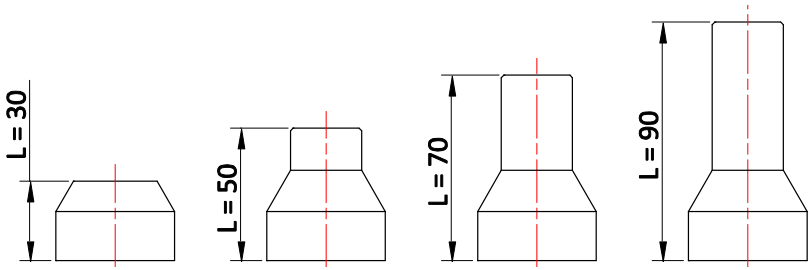
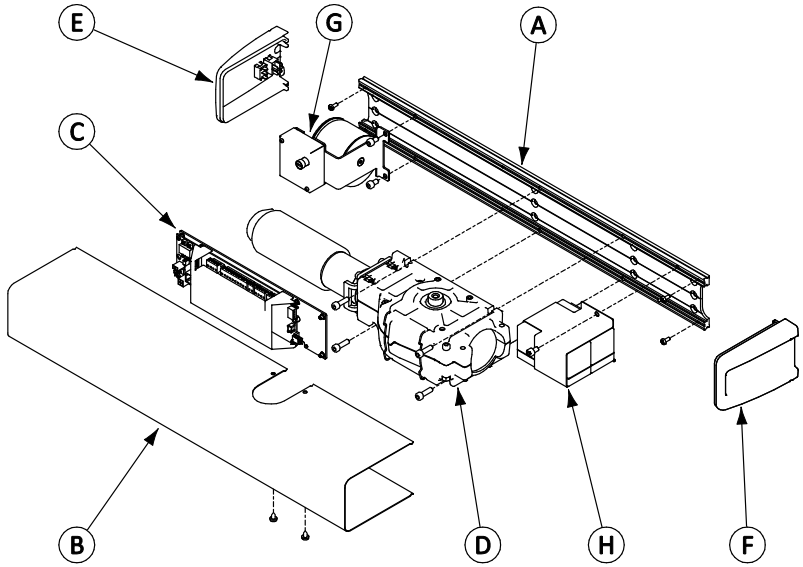
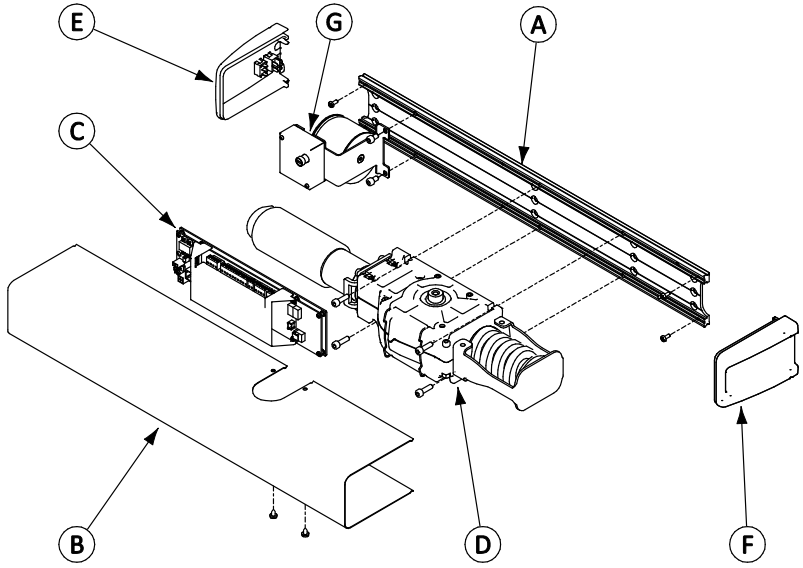


Fig.3



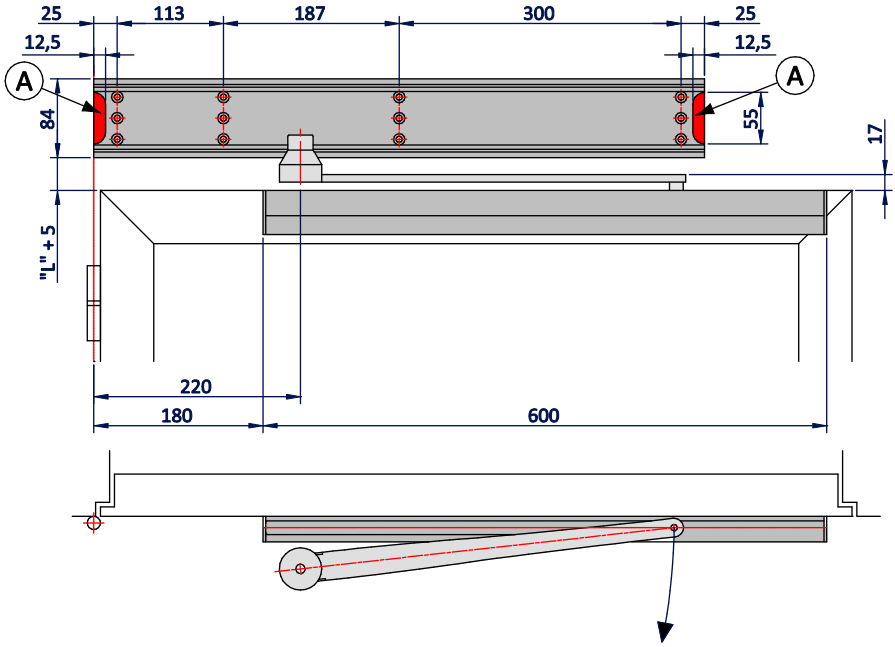
PROSWING M

Fig.4



PROSWING S

Fig.5


25
113
187
300
25
12,5
12,5
A
A
84
55
17
"L" + 5
220
180
600

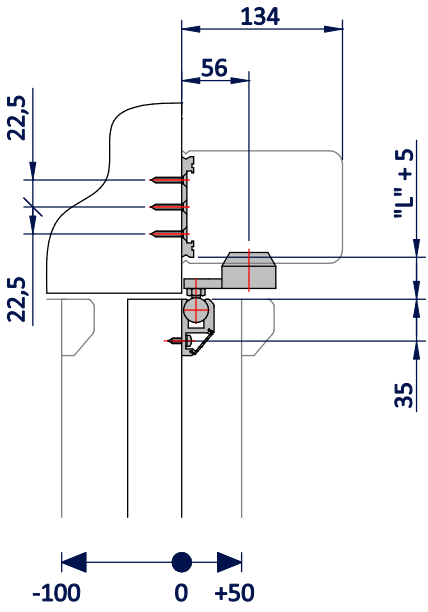
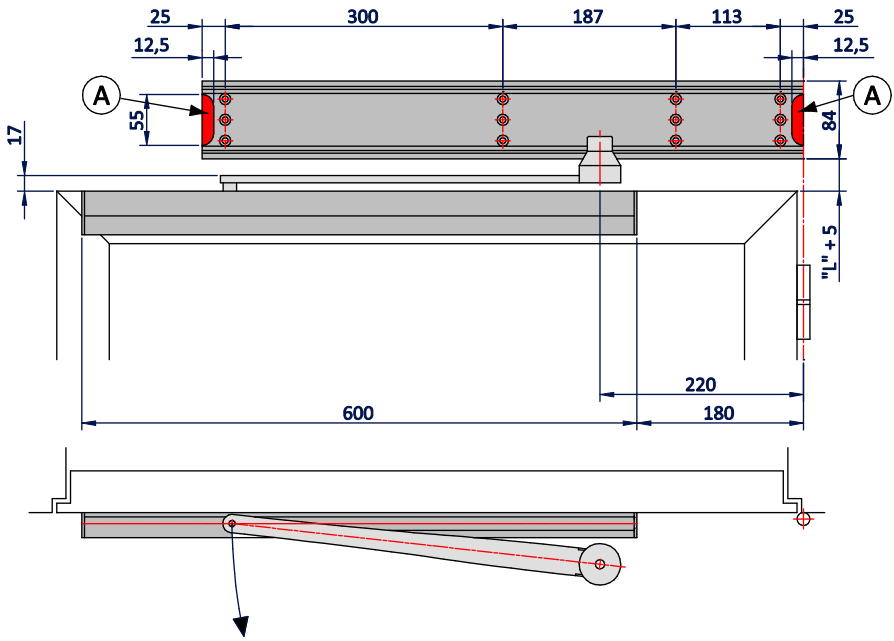

134
56
22,5
22,5
"L" + 5
35
-100
0
+50

Fig.6


25
300
187
113
25
12,5
12,5
A
A
55
17
84
"L" + 5
220
600
180

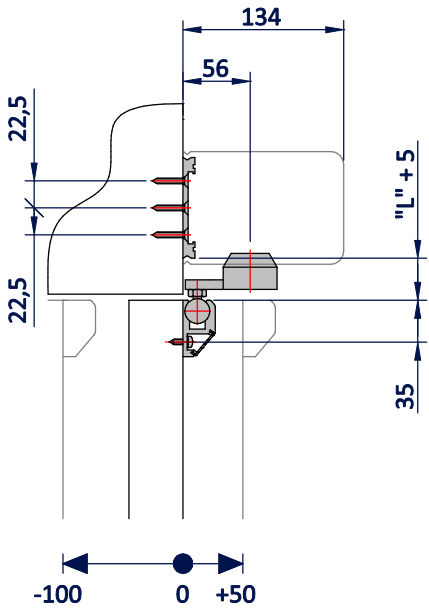

134
56
22,5
22,5
"L" + 5
35
-100
0
+50

Fig.7

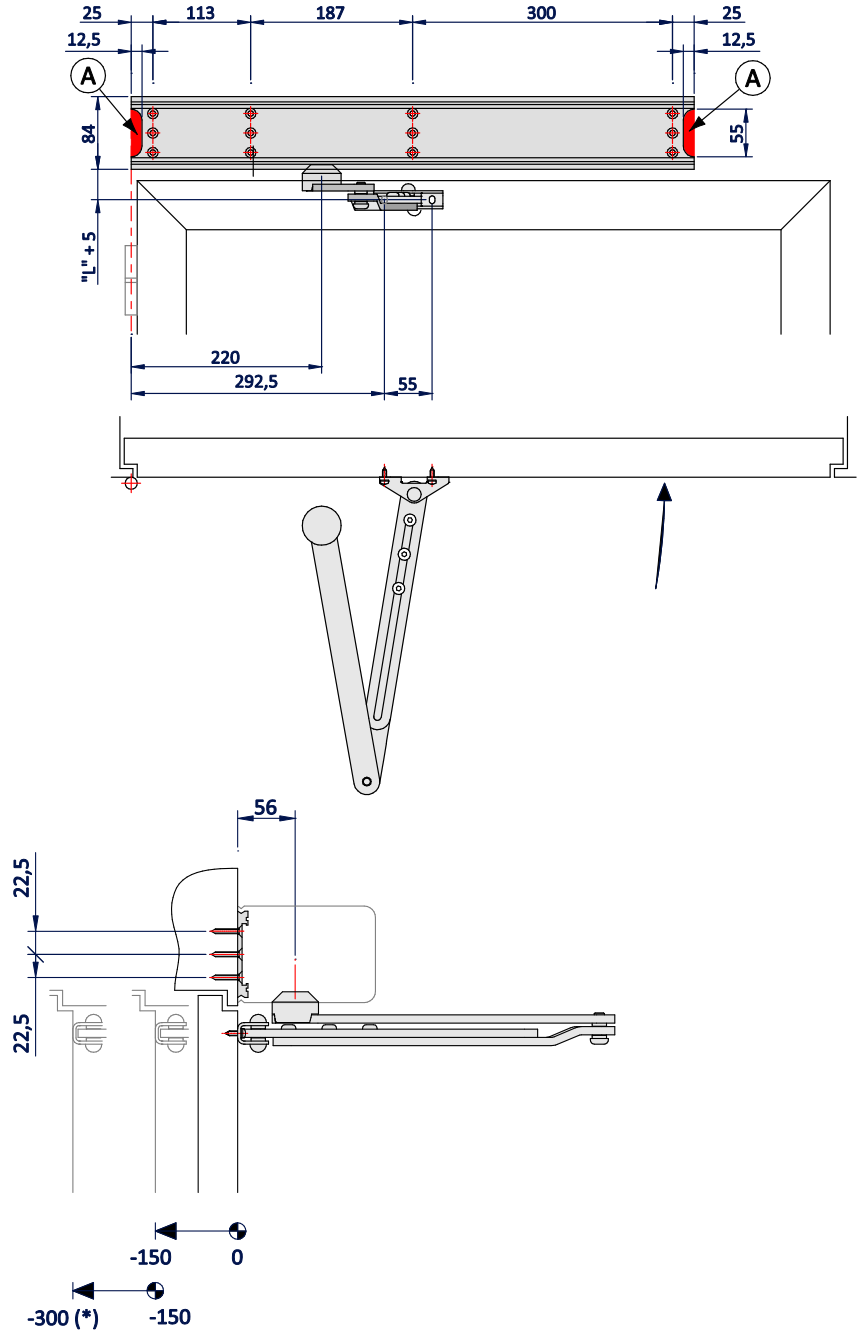

25
113
187
300
25
12,5
12,5
A
A
84
55
"L" + 5
220
292,5
55
56
22,5
22,5
-150
0
-300 (*)
-150

Fig.8

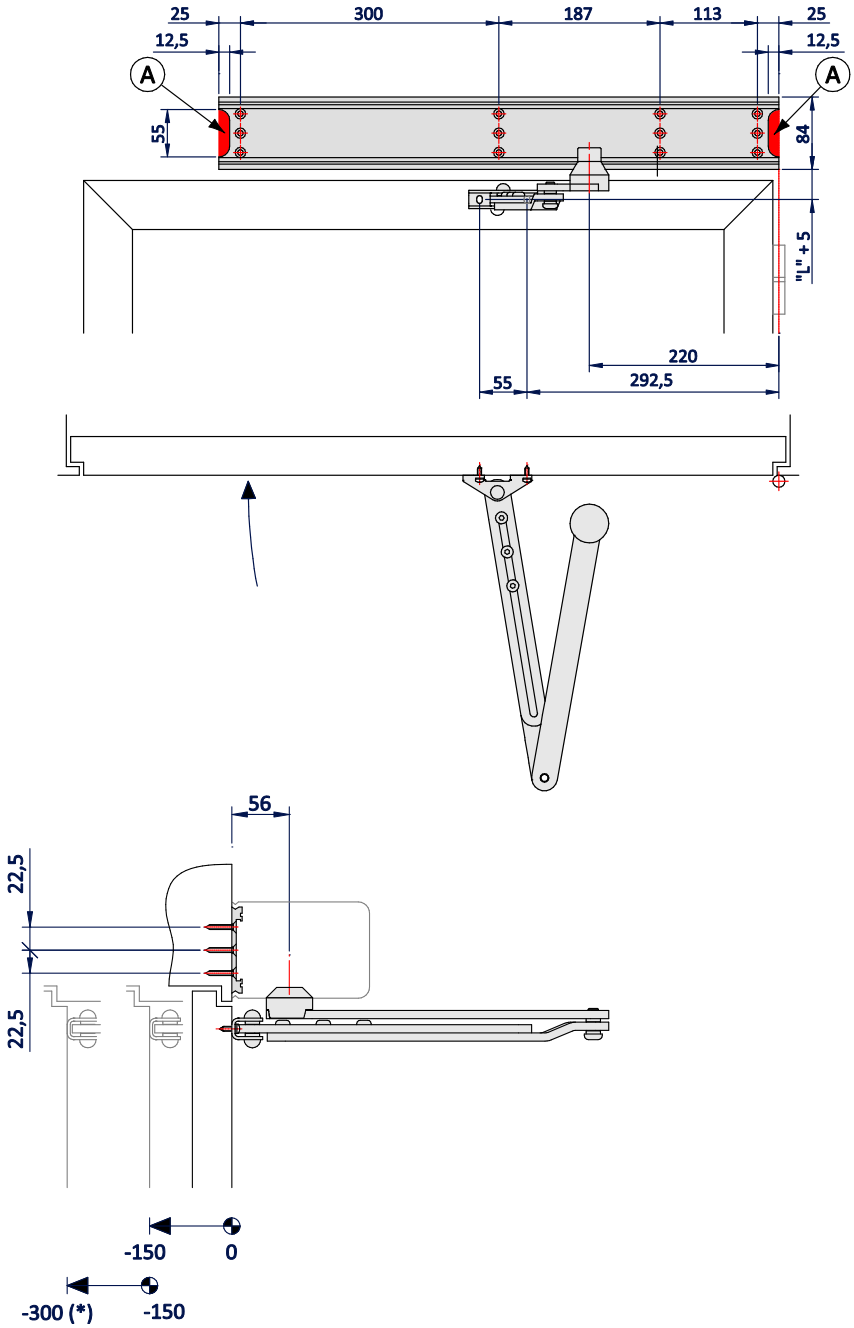

25
300
187
113
25
12,5
12,5
A
A
55
84
"L" + 5
220
55
292,5
56
22,5
22,5
-150
0
-300 (*)
-150

Fig.9

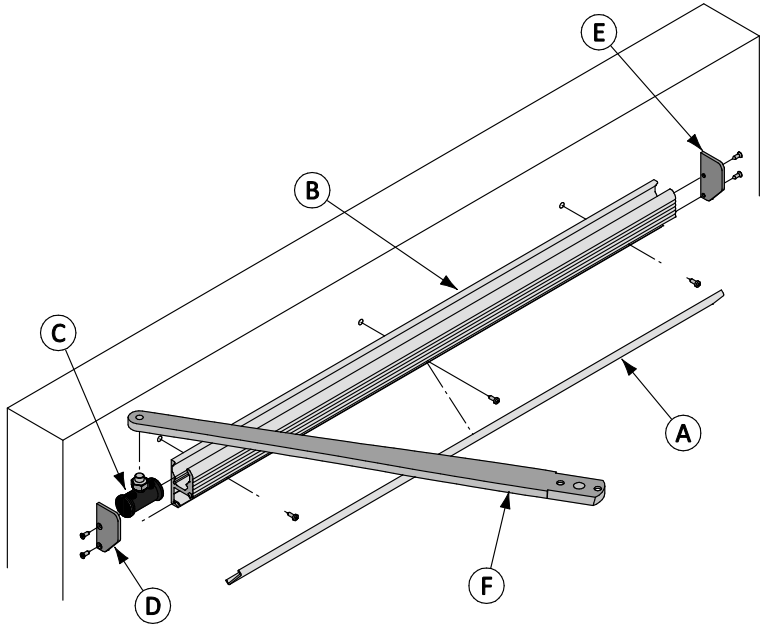


Fig.10

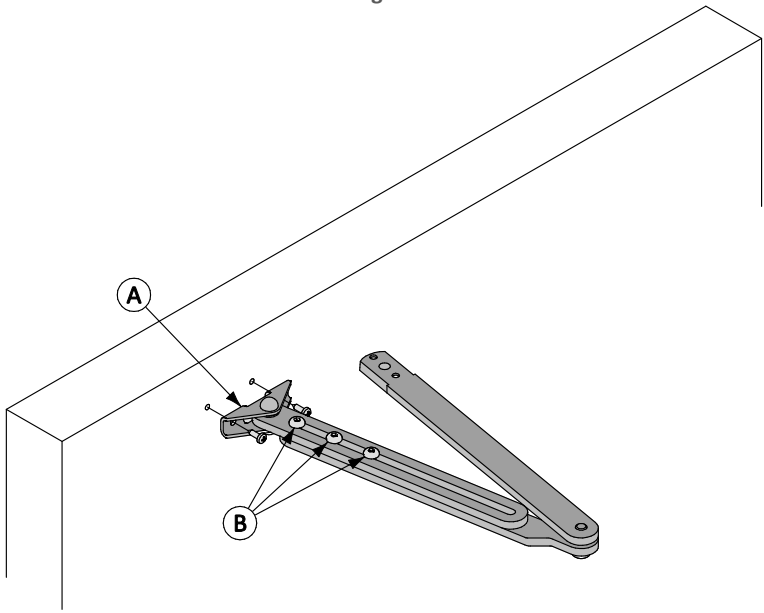


Fig.11

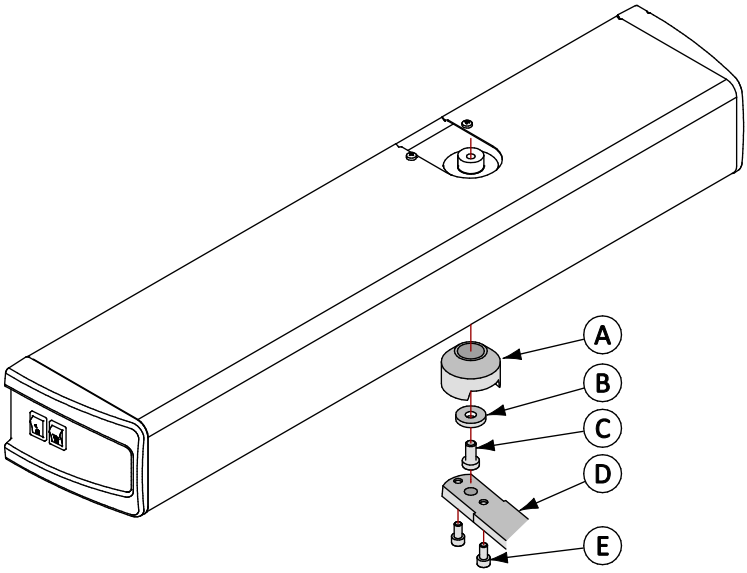
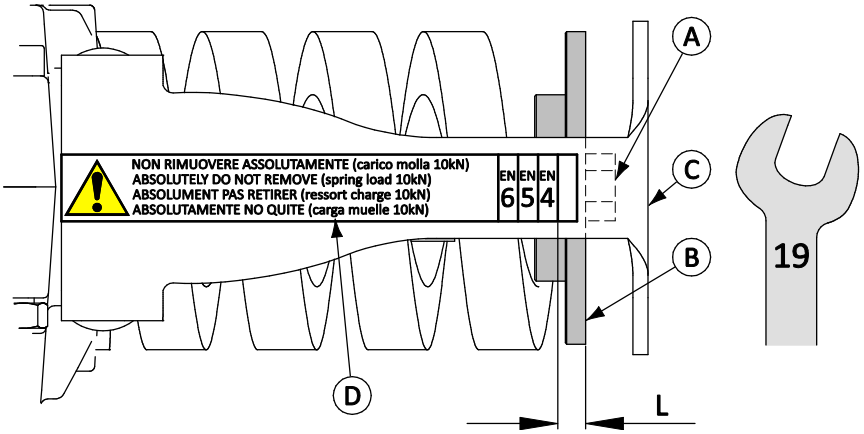


Fig.12



PROSWING S

Fig.13

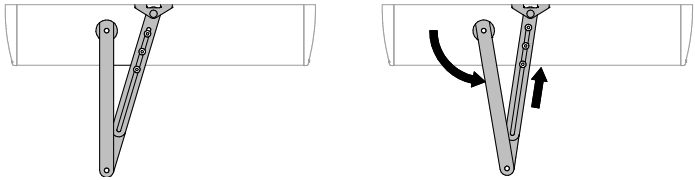


Fig.14

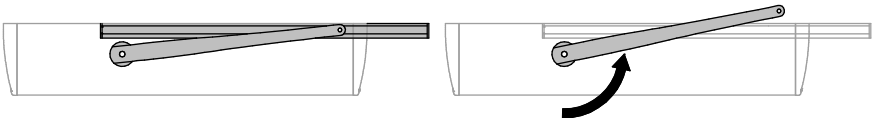
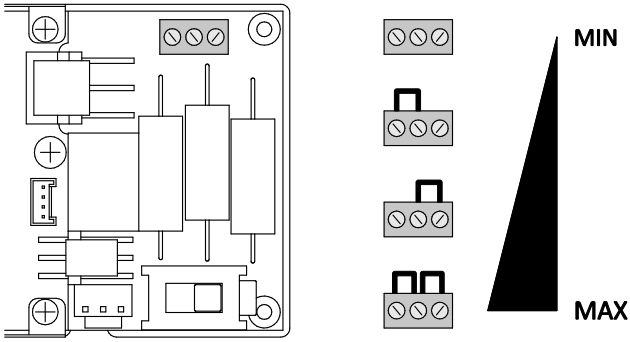
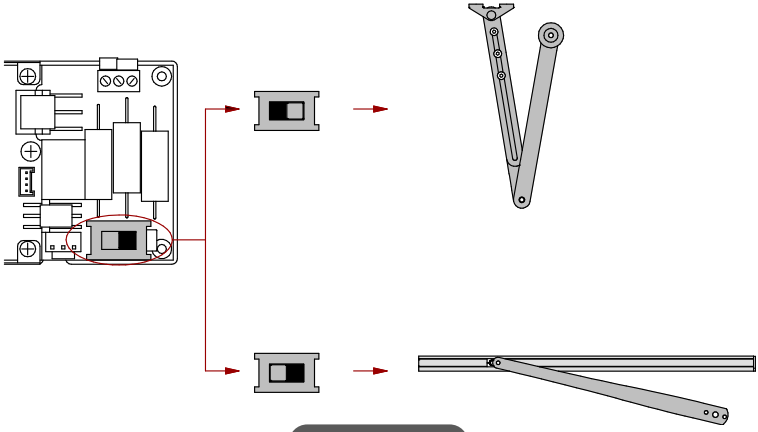


Fig.15



PROSWING S

Fig.16



PROSWING S

Fig.17

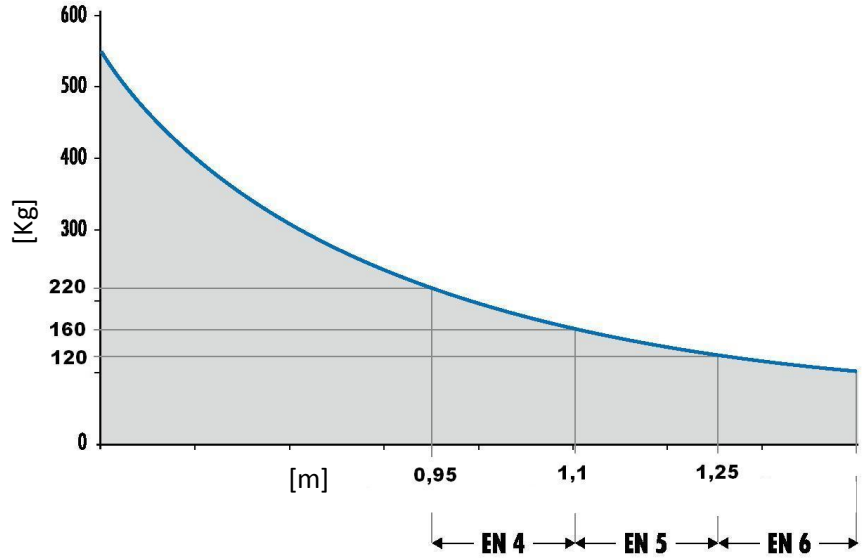


Fig.18

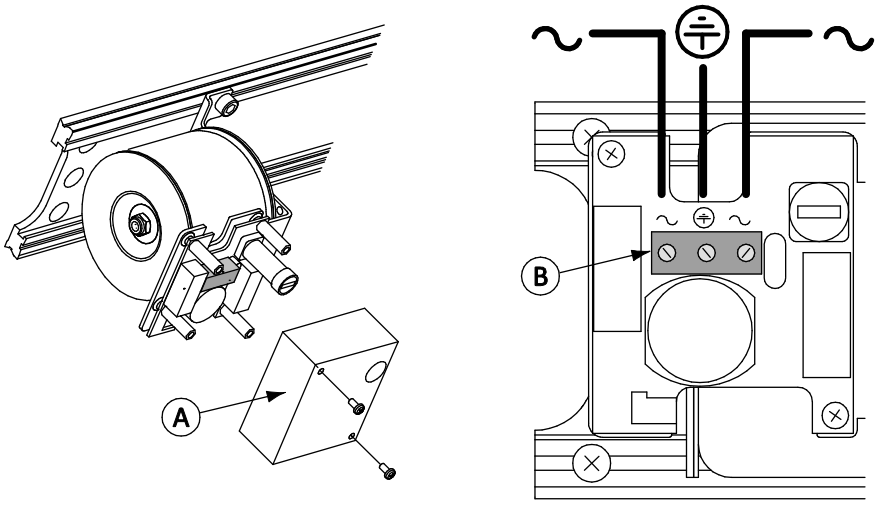
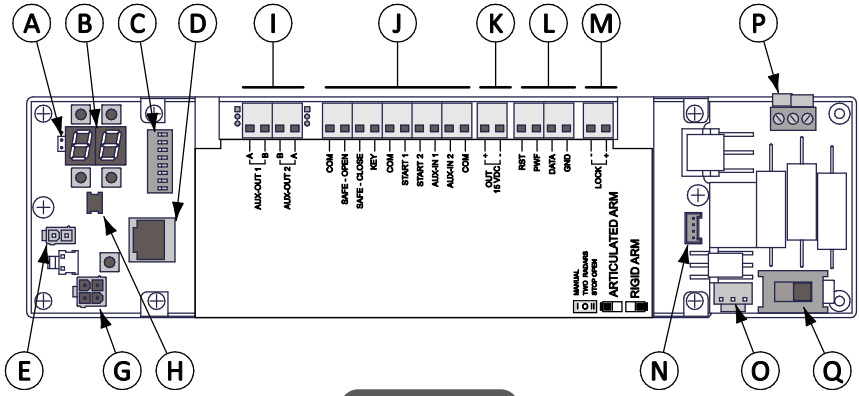
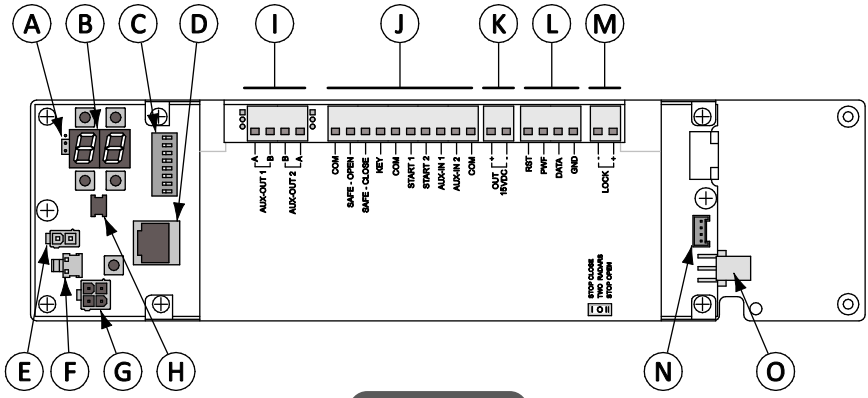


Fig.19



PROSWING S

Fig.20



PROSWING M

Fig.21

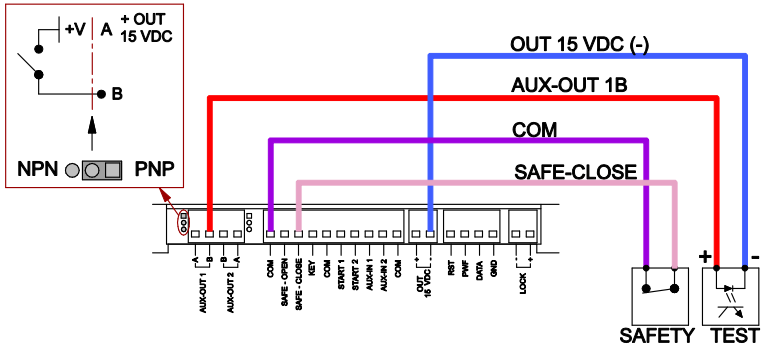


Fig.22

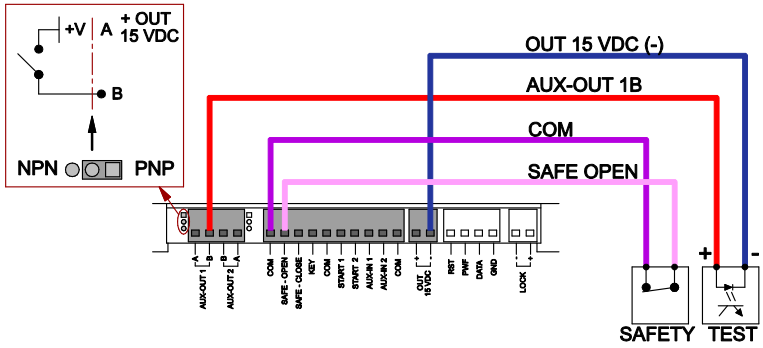


Fig.23

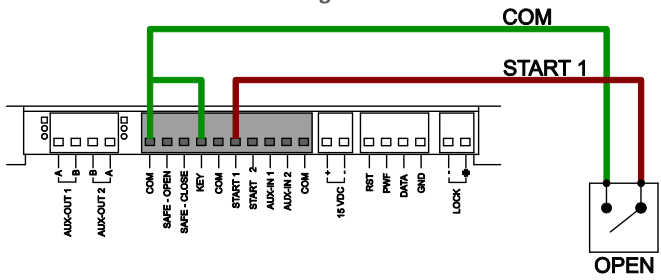


Fig.24

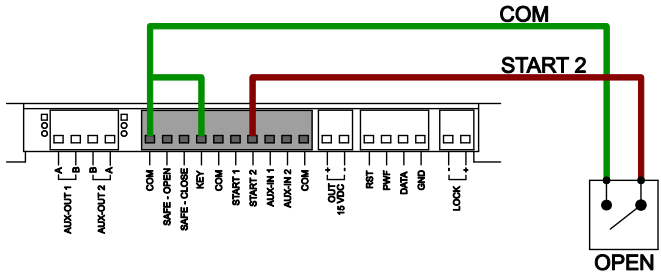


Fig.25

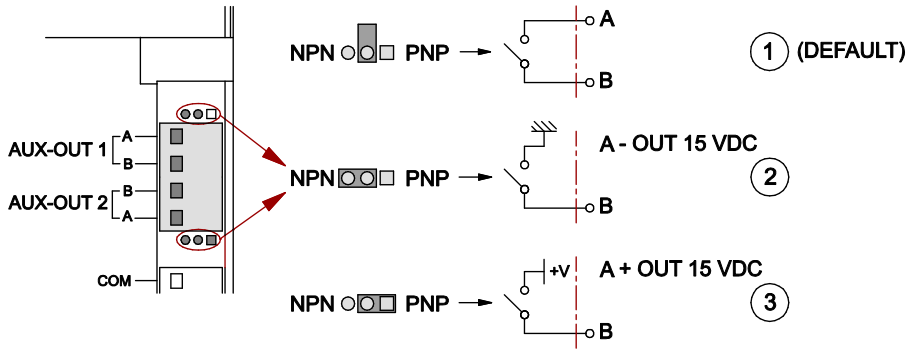

AUX-OUT 1
A
B
AUX-OUT 2
B
A
COM
NPN
PNP
A
B
1
(DEFAULT)
NPN
PNP
A - OUT 15 VDC
B
2
NPN
PNP
+V
A + OUT 15 VDC
B
3

Fig.26

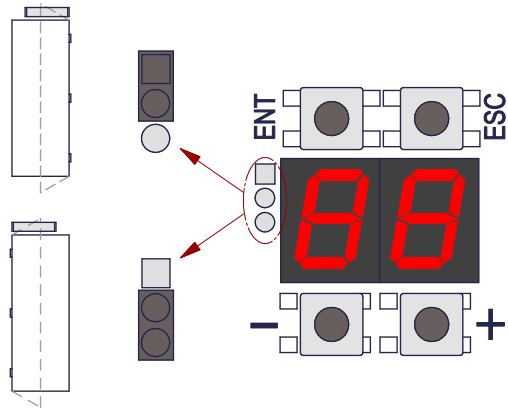

ENT
ESC
88
-
+

Fig.27

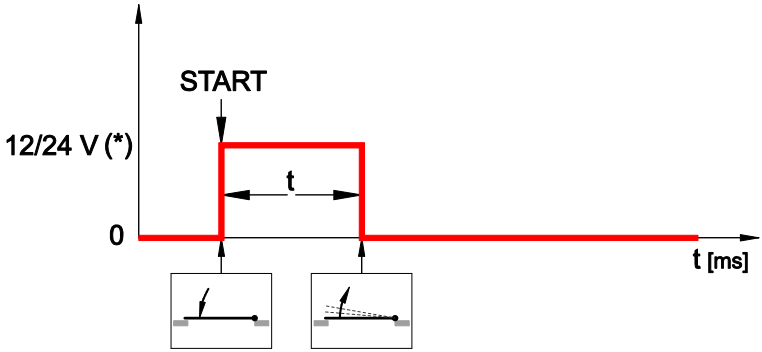


Fig.28

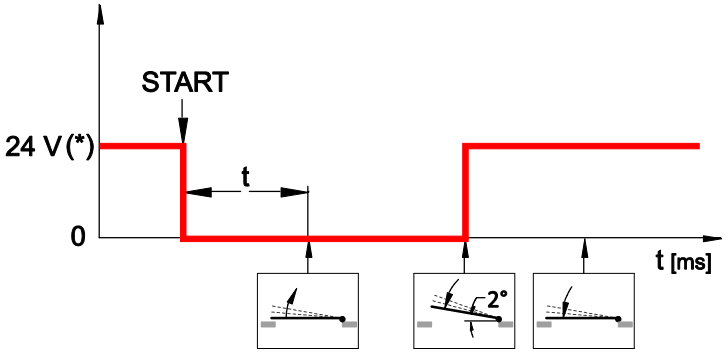


Fig.29

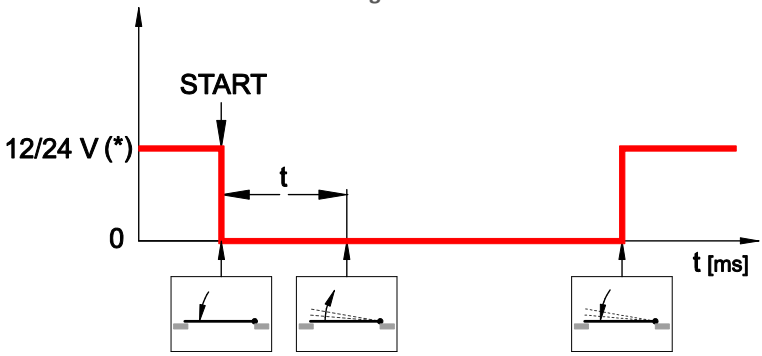


Fig.30

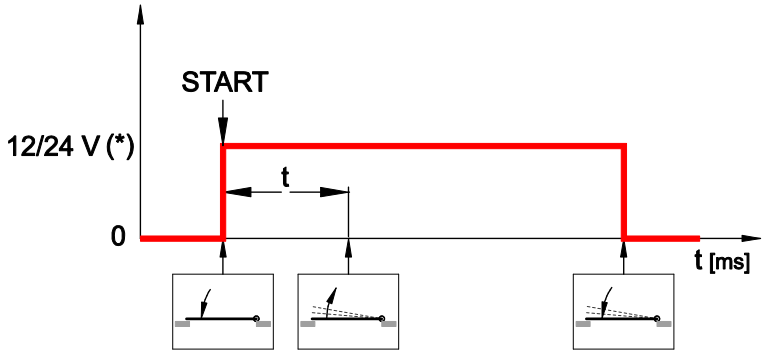


Fig.31

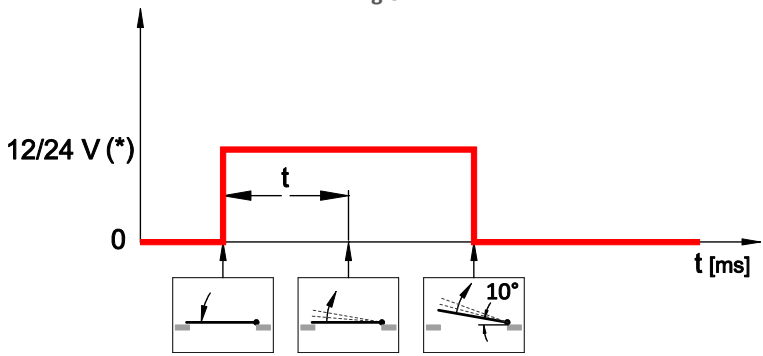


Fig.32

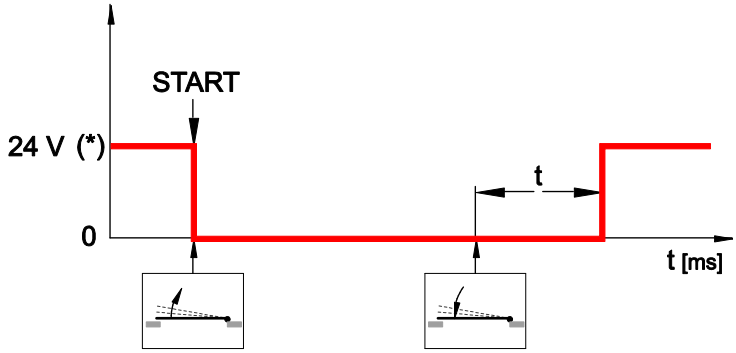


Fig.33

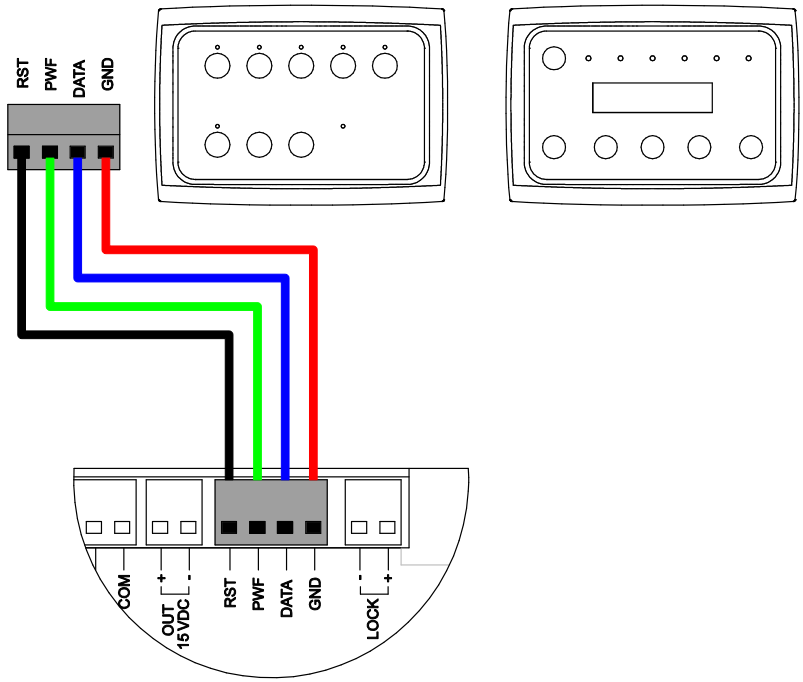

RST
PWF
DATA
GND
COM
OUT 15VDC
+
-
RST
PWF
DATA
GND
LOCK
-
+

Fig.34

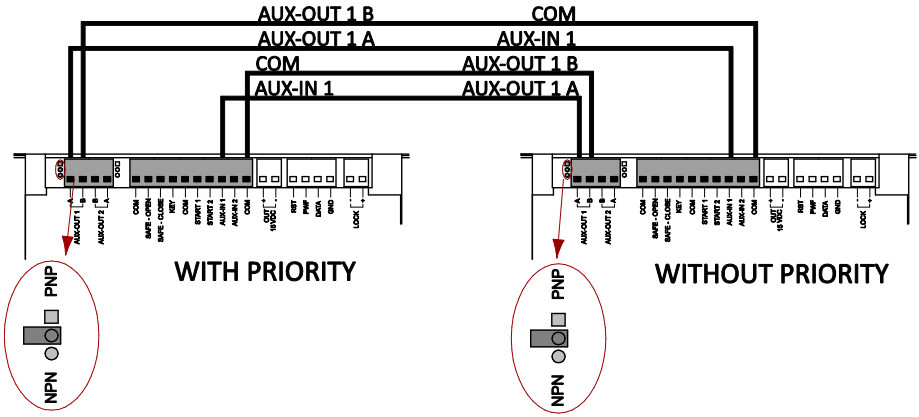

AUX-OUT 1 B
AUX-OUT 1 A
COM
AUX-IN 1
COM
AUX-IN 1
AUX-OUT 1 B
AUX-OUT 1 A
WITH PRIORITY
WITHOUT PRIORITY
PNP
NPN
PNP
NPN

Fig.35

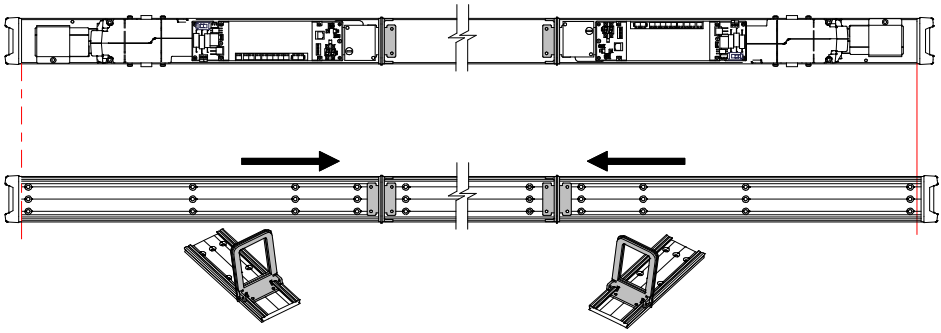


Fig.36

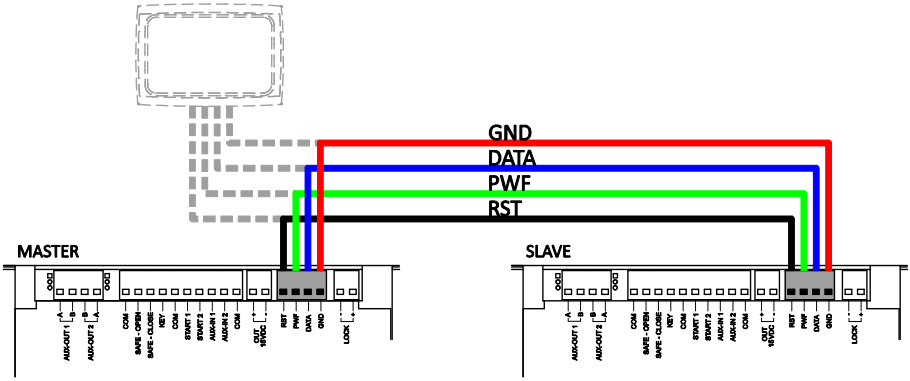


Fig.37

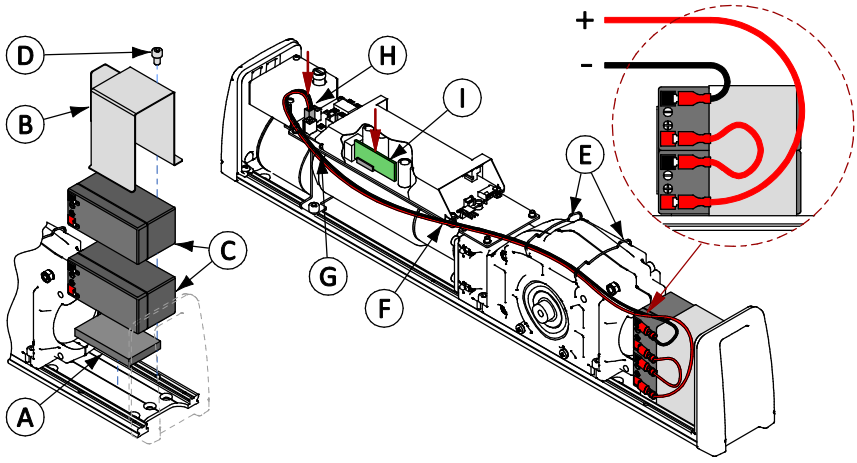


Fig.38

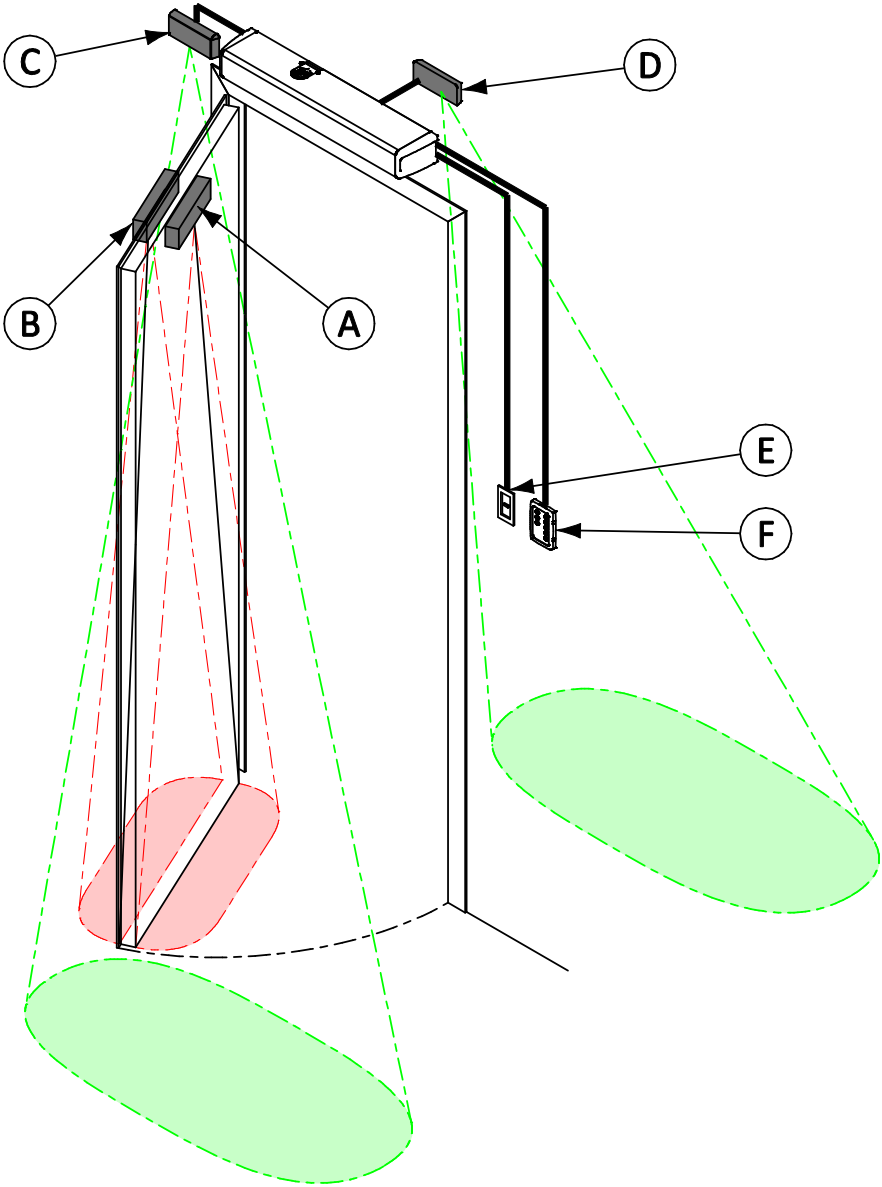


Fig.39

MAN_PRO.S.M_I_03_04_14

SESAMO srl
Str. Gabannone, 8/10
15030 Terruggia (AL) Italy
Tel: +39 0142 403223
Fax: +39 0142 403256
www.sesamo.eu
e-mail: info@sesamo.eu